



# FACULTAD DE INGENIERIA

Universidad de Buenos Aires

## CARRERA DE ESPECIALIZACIÓN EN SISTEMAS EMBEBIDOS

MEMORIA DEL TRABAJO FINAL

### Medición y aceptación de parámetros en transformadores de corriente alterna

**Autor:**  
**Ing. Cristian Trinidad**

Director:  
Esp. Lic. Leopoldo A. Zimperz (Iris Tecnología S.R.L.)

Jurados:  
Mg. Ing. Gonzalo Sánchez (FAA)  
Mg. Ing. Gerardo Puga (UNLP)  
Esp. Ing. Agustín Rey (FIUBA)

*Este trabajo fue realizado en la Ciudad Autónoma de Buenos Aires,  
entre junio de 2020 y junio de 2021.*



## *Resumen*

La presente memoria describe el desarrollo de un prototipo encargado de medir, registrar y calificar los parámetros de transformadores de tensión alterna empleados en la fabricación de dispositivos electromédicos. Con este trabajo se busca acelerar el proceso de calificación de transformadores que actualmente se realiza manualmente por un operador. Este trabajo fue realizado para la empresa Iris Tecnología S.R.L.

Para llevar a cabo el trabajo se utilizaron algunos de los conceptos aprendidos a lo largo de la carrera como el manejo de tareas, colas y semáforos en sistemas operativos de tiempo real, acceso a un servidor web por medio de protocolos de internet como HTTP y conexiones inalámbricas, desarrollo de pruebas de aceptación y criterios generales de desarrollo circuitos impresos.



# Índice general

<b>Resumen</b>	<b>I</b>
<b>1. Introducción general</b>	<b>1</b>
1.1. Introducción a los transformadores . . . . .	1
1.1.1. Caracterización de transformadores . . . . .	2
Ensayo de vacío . . . . .	3
Ensayo de cortocircuito . . . . .	3
Ensayo de aislamiento . . . . .	4
1.2. Estado del arte . . . . .	4
1.3. Motivación . . . . .	5
1.4. Objetivos y alcance . . . . .	5
1.4.1. Objetivos del trabajo . . . . .	5
1.4.2. Alcance del trabajo . . . . .	5
<b>2. Introducción específica</b>	<b>7</b>
2.1. Estructura general del sistema . . . . .	7
2.2. Requerimientos . . . . .	10
2.2.1. Requerimientos de hardware . . . . .	10
2.2.2. Requerimientos relativos a los valores a medir . . . . .	11
2.2.3. Requerimientos funcionales . . . . .	11
2.2.4. Requerimientos de comunicación . . . . .	11
2.2.5. Requerimientos de interfaz de usuario . . . . .	12
2.3. Kit ESP32-DevKitC . . . . .	12
2.3.1. Entorno de desarrollo ESP-IDF . . . . .	14
2.3.2. ESP-Touch y SmartConfig . . . . .	15
2.4. Sensor de tensión . . . . .	16
2.5. Sensor de corriente . . . . .	17
2.6. Impresora . . . . .	18
2.6.1. Protocolo DPL . . . . .	18
Comandos inmediatos . . . . .	19
Comandos de sistema . . . . .	19
2.6.2. Módulo adaptador RS-232 . . . . .	20
2.7. Display alfanumérico . . . . .	21
2.8. Módulos misceláneos . . . . .	22
Módulo de relés . . . . .	22
Módulo de alimentación . . . . .	23
<b>3. Diseño e implementación</b>	<b>25</b>
3.1. Descripción de hardware . . . . .	25
3.1.1. Mejoras a las entradas analógicas . . . . .	26
3.1.2. Integración de hardware . . . . .	28
3.2. Descripción de firmware . . . . .	30
3.2.1. Arquitectura de firmware . . . . .	31

3.2.2.	Estructura general del firmware . . . . .	31
3.2.3.	Controlador de sistema . . . . .	33
Etapa de inicialización . . . . .	35	
Etapa de configuración . . . . .	36	
Etapa de caracterización . . . . .	38	
Etapa de reporte . . . . .	40	
3.2.4.	Medición de valor eficaz . . . . .	41
3.2.5.	Comunicación Wi-Fi . . . . .	44
3.2.6.	Obtención y envío de datos al webserver . . . . .	46
3.2.7.	Implementación del protocolo DPL . . . . .	48
3.2.8.	Interfaz de usuario . . . . .	50
<b>4.</b>	<b>Ensayos y resultados</b>	<b>53</b>
4.1.	Pruebas funcionales de hardware . . . . .	53
4.2.	Ensayos funcionales de integración . . . . .	56
4.2.1.	Pruebas de la etapa de inicialización . . . . .	58
Prueba del <i>test path</i> 1 . . . . .	58	
Prueba del <i>test path</i> 2 . . . . .	59	
Prueba del <i>test path</i> 3 . . . . .	61	
Prueba del <i>test path</i> 4 . . . . .	63	
4.2.2.	Pruebas de la etapa de configuración . . . . .	64
Prueba del <i>test path</i> 5 . . . . .	65	
Prueba del <i>test path</i> 6 . . . . .	66	
Prueba del <i>test path</i> 7 . . . . .	67	
4.2.3.	Pruebas de la etapa de caracterización . . . . .	68
Prueba del <i>test path</i> 8 . . . . .	69	
Prueba del <i>test path</i> 9 . . . . .	70	
Prueba del <i>test path</i> 10 . . . . .	71	
Prueba del <i>test path</i> 11 . . . . .	72	
4.2.4.	Pruebas de la etapa de reporte . . . . .	77
Prueba del <i>test path</i> 12 . . . . .	77	
Prueba de los <i>test paths</i> 13 y 14 . . . . .	78	
<b>5.</b>	<b>Conclusiones</b>	<b>81</b>
5.1.	Conclusiones generales . . . . .	81
5.2.	Próximos pasos . . . . .	82
<b>Bibliografía</b>		<b>83</b>

# Índice de figuras

1.1.	Transformador de baja potencia <sup>1</sup>	1
1.2.	Transformador monofásico ideal <sup>2</sup>	2
1.3.	Ensayo de vacío	3
1.4.	Ensayo de cortocircuito	3
1.5.	Ensayo de aislamiento entre bobinas	4
2.1.	Diagrama en bloques del sistema	8
2.2.	Diagrama de secuencia simplificado	9
2.3.	ESP32-DevKitC V1	13
2.4.	ESP32-WROOM-32	13
2.5.	Aplicación Android ESP-Touch	15
2.6.	Módulo sensor de tensión alterna	16
2.7.	Ondas de entrada ( $V_{in}$ ) y salida ( $V_{out}$ ) del módulo @ $V_{cc} = 5$ V	16
2.8.	Módulo sensor de corriente alterna	17
2.9.	Impresora E-Class™ Mark III modelo E-4204B	18
2.10.	Etiqueta resultante del comando de la columna Ejemplo de la tabla 2.3	20
2.11.	Módulo adaptador RS-232 a TTL	20
2.12.	<i>Display</i> alfanumérico de 20x4	21
2.13.	Módulo de relés	22
2.14.	Módulo de alimentación	23
3.1.	Conexionado kit ESP32-DevKitC y módulos de hardware	25
3.2.	Saturación módulos sensores	27
3.3.	Saturación mejorada	27
3.4.	Trabajo final terminado	28
3.5.	Trabajo terminado con la tapa de seguridad abierta	29
3.6.	Contenido gabinete principal	30
3.7.	Gabinete auxiliar sin el transformador a ensayar	30
3.8.	Patrón observar y reaccionar	31
3.9.	Patrón observar y reaccionar aplicado al trabajo	31
3.10.	Diagrama simplificado del controlador del sistema	34
3.11.	Etapa de inicialización	36
3.12.	Etapa de configuración	37
3.13.	Etapa de caracterización	38
3.14.	Etapa de reporte	41
3.15.	Secuencia de conexión a red Wi-Fi	45
3.16.	Diagrama de flujo función de la print	49
4.1.	Ensayos sobre <i>protoboard</i>	53
4.2.	Medición de corriente en el bobinado secundario	54
4.3.	Primera prueba de integración	55
4.4.	Filtro digital aplicado a la medición de corriente	55

4.5. Valores medidos en el ensayo de bobinado primario. . . . .	57
4.6. Valores medidos en el ensayo de bobinado secundario. . . . .	57
4.7. Árbol de transiciones: etapa de inicialización. . . . .	58
4.8. Resultado del <i>test path</i> 1. . . . .	59
4.9. Resultado del <i>test path</i> 2. . . . .	60
4.10. Respuesta de la aplicación ESP-Touch. . . . .	61
4.11. Resultado del <i>test path</i> 3. . . . .	62
4.12. Respuesta de la aplicación ESP-Touch. . . . .	63
4.13. Ping desde la consola a la IP devuelta por ESP-Touch. . . . .	63
4.14. Resultado del <i>test path</i> 4. . . . .	64
4.15. Árbol de transiciones: etapa de configuración. . . . .	65
4.16. Resultado del <i>test path</i> 5. . . . .	66
4.17. Resultado del <i>test path</i> 6. . . . .	67
4.18. Datos de configuración en el servidor web. . . . .	67
4.19. Resultado del <i>test path</i> 7. . . . .	68
4.20. Árbol de transiciones: etapa de caracterización. . . . .	69
4.21. Resultado del <i>test path</i> 8. . . . .	70
4.22. Resultado del <i>test path</i> 9. . . . .	71
4.23. Resultado del <i>test path</i> 11 en el caso de un transformador rechazado. . . . .	73
4.24. Valores recibidos en el servidor web para el <i>test path</i> 11 en el caso de un transformador rechazado. . . . .	74
4.25. Etiqueta resultante del <i>Test path</i> 11 en el caso de un transformador rechazado. . . . .	74
4.26. Nuevos datos de configuración en el servidor web. . . . .	75
4.27. Resultado del <i>test path</i> 11 en el caso de un transformador aprobado. . . . .	76
4.28. Valores recibidos en el servidor web para el <i>test path</i> 11 en el caso de un transformador aprobado. . . . .	76
4.29. Etiqueta resultante del <i>test path</i> 11 en el caso de un transformador aprobado. . . . .	77
4.30. Árbol de transiciones: etapa de reporte. . . . .	77
4.31. Resultado del <i>test path</i> 12. . . . .	78
4.32. Resultado del <i>test path</i> 13 y 14. . . . .	79

# Índice de tablas

1.1. Estado del arte . . . . .	4
2.1. Comandos protocolo DPL . . . . .	19
2.2. Comandos inmediatos protocolo DPL . . . . .	19
2.3. Comandos de sistema protocolo DPL . . . . .	20
2.4. Señales de control y datos <i>display</i> . . . . .	21
2.5. Instrucciones controlador HD44780 . . . . .	22
3.1. Uso de pines del kit ESP32-DevKitC . . . . .	26
4.1. Referencia valores medidos . . . . .	57
4.2. Prueba de la etapa de inicialización: <i>test path 1</i> . . . . .	59
4.3. Prueba de la etapa de inicialización: <i>test path 2</i> . . . . .	60
4.4. Prueba de la etapa de inicialización: <i>test path 3</i> . . . . .	62
4.5. Prueba de la etapa de inicialización: <i>test path 4</i> . . . . .	64
4.6. Prueba de la etapa de configuración: <i>test path 5</i> . . . . .	65
4.7. Prueba de la etapa de configuración: <i>test path 6</i> . . . . .	66
4.8. Prueba de la etapa de configuración: <i>test path 7</i> . . . . .	68
4.9. Prueba de la etapa de caracterización: <i>test path 8</i> . . . . .	70
4.10. Prueba de la etapa de caracterización: <i>test path 9</i> . . . . .	71
4.11. Prueba de la etapa de caracterización: <i>test path 10</i> . . . . .	72
4.12. Prueba de la etapa de caracterización: <i>test path 11</i> . . . . .	72
4.13. Ensayo para transformador rechazado . . . . .	73
4.14. Ensayo para transformador aprobado . . . . .	75
4.15. Prueba de la etapa de reporte: <i>test path 12</i> . . . . .	78



# Capítulo 1

## Introducción general

En este capítulo se presenta una introducción a los transformadores y sus ensayos de caracterización más comunes. Asimismo, se introducen algunos equipos disponibles en el mercado y por último, se aborda el alcance y objetivo del trabajo realizado.

### 1.1. Introducción a los transformadores

Un transformador eléctrico es una máquina estática de corriente alterna que permite aumentar o disminuir la tensión y corriente de un circuito. La frecuencia de la onda de entrada se mantiene invariable a la salida y en el caso de un transformador ideal, la potencia también se mantiene constante. El transformador utiliza el principio de la inducción electromagnética para su funcionamiento. En la figura 1.1 se muestra la imagen de un transformador típico de baja tensión [1], [2].

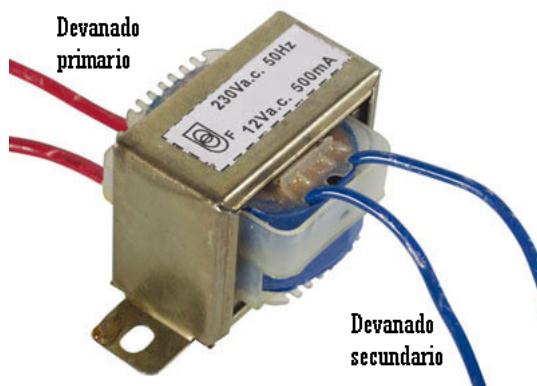


FIGURA 1.1. Transformador de baja potencia<sup>1</sup>.

El transformador está constituido por dos bobinas de material conductor devanadas sobre un núcleo cerrado de material ferromagnético. Los bobinados se denominan primario y secundario según corresponda a la entrada o salida del sistema, respectivamente. Las bobinas o bobinados están aislados eléctricamente entre sí, la única conexión entre estos la constituye el flujo magnético que se establece en el núcleo por la circulación de corriente por dichos bobinados. Por su parte, el núcleo generalmente se fabrica de láminas apiladas de hierro o acero. De esta forma, se optimiza el flujo magnético generado por las corrientes circulantes en

---

<sup>1</sup>Imagen tomada de <https://www.ingmecafenix.com/electronica/transformador-electrico/>

los bobinados. En la figura 1.2 se muestra el principio de funcionamiento de un transformador.

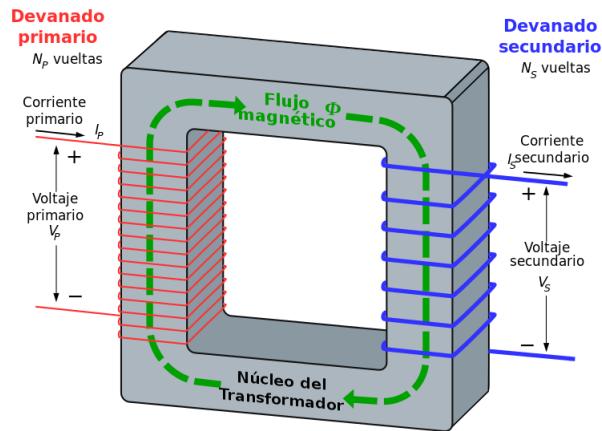


FIGURA 1.2. Transformador monofásico ideal<sup>2</sup>.

Existen transformadores con más de dos bobinados y diferentes arquitecturas de conexión, un ejemplo lo constituye el transformador trifásico que está formado por 6 bobinados que pueden ser conectados en estrella o triángulo.

Actualmente, se pueden encontrar una gran variedad de transformadores para infinidad de aplicaciones. Una clasificación posible es la siguiente [3]:

- Transformador de potencia.
- Transformador de distribución.
- Autotransformador.
- Transformador de corriente.
- Transformador de potencial.

Las aplicaciones van desde cargadores de teléfonos móviles hasta transformadores de potencia para estaciones y subestaciones de energía eléctrica.

### 1.1.1. Caracterización de transformadores

Para los cálculos de circuitos o líneas con transformadores se utiliza un circuito equivalente que representa el comportamiento del transformador real. Para la mayoría de los casos es suficiente con que dicho circuito equivalente represente el transformador en régimen permanente [1].

En general, se deben desarrollar diferentes ensayos sobre el transformador para determinar los parámetros de un circuito equivalente. Entre los ensayos más comunes tenemos:

- Ensayo de vacío.
- Ensayo de cortocircuito.

<sup>2</sup>Imagen tomada de <https://es.wikipedia.org/wiki/Transformador>

- Ensayo de aislamiento.

En las siguientes secciones se brinda una introducción a los ensayos mencionados.

### Ensayo de vacío

El ensayo de vacío es un método utilizado para determinar diversos parámetros del transformador mediante pruebas realizadas sin aplicar carga [4]. En la figura 1.3 se muestra el conexionado para este ensayo.

En este ensayo se alimenta el bobinado primario con la tensión nominal, se deja el secundario sin carga y se debe medir la tensión en los bornes del primario, la tensión en los bornes del secundario, la corriente en el devanado primario y la potencia del primario.

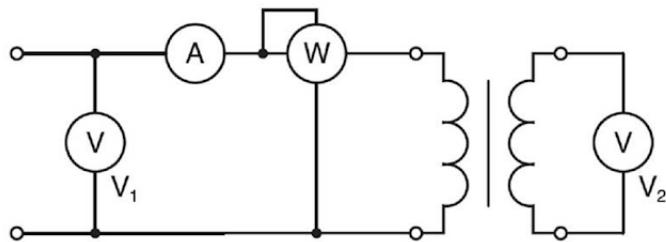


FIGURA 1.3. Ensayo de vacío.

### Ensayo de cortocircuito

El ensayo de cortocircuito permite determinar la impedancia de cortocircuito o impedancia en serie del transformador [5]. La impedancia de cortocircuito representa las pérdidas en el cobre de los devanados así como la inductancia de dispersión y otras inductancias parásitas. En la figura 1.4 se muestra el conexionado para este ensayo.

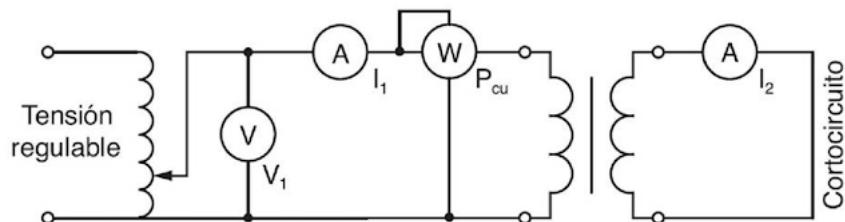


FIGURA 1.4. Ensayo de cortocircuito.

En este ensayo se alimenta el bobinado primario con una tensión muy reducida, se coloca un cortocircuito en el bobinado secundario y se debe medir la tensión resultante en los bornes del primario, la corriente en el bobinado secundario, la corriente en el devanado primario y la potencia del primario. Para conseguir los valores reducidos de tensión es necesario un sistema de tensión ajustable como puede ser un autotransformador regulable. La tensión aplicada en el primario debe ser tal que haga circular la corriente nominal por el bobinado secundario.

### Ensayo de aislamiento

El ensayo de aislamiento permite determinar el estado del dieléctrico o aislante entre fases o entre una fase y el chasis del transformador [6]. La medida suele dar valores en el orden de los megaohmios, valor que se ve reducido si el aislante está deteriorado.

En la figura 1.5 se muestra un ensayo de aislamiento entre bobinas.

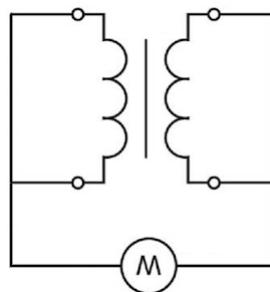


FIGURA 1.5. Ensayo de aislamiento entre bobinas.

## 1.2. Estado del arte

En la actualidad existe una variedad de equipos con el fin de caracterizar transformadores de baja tensión. Estos son capaces de caracterizar transformadores de tensión y corriente, sobre los cuales se pueden realizar múltiples ensayos y así determinar diferentes parámetros. A su vez, cuentan con interfaces de comunicación variadas como Wi-Fi, Ethernet y USB, por medio de las cuales se pueden descargar los datos medidos a una computadora para su posterior análisis. Un punto importante de estos equipos es que por lo general poseen certificaciones internacionales como por ejemplo IECs para los procedimientos de medición.

Como ejemplos podemos citar el modelo MVCT de Megger [7] y el modelo iCT1 de Alta Nova [8]. En la tabla 1.1 se muestra una comparativa entre ambos equipos.

TABLA 1.1. Comparación de equipos comerciales.

Características/Ensayos	MVCT (Megger)	ICT1 (Alta Nova)
Apto para transformador de corriente (TI) y tensión (TC)	x	x
Ensayo de relación de transformación	x	x
Resistencia de bobinados	x	x
Desviación de fase	x	x
Curva de saturación (TI)	x	x
Desmagnetización (TI)	x	x
Aislamiento	x	x
Interfaz Ethernet	x	x
Interfaz Wi-Fi		x
Interfaz USB	x	x

### 1.3. Motivación

Los transformadores son una parte esencial en muchos campos de la industria, son parte fundamental en el sistema de distribución de energía, así como en equipos que son alimentados desde la red. Por esta razón, es de vital importancia su estudio y establecer métodos para conocer su estado antes de su instalación y durante su servicio.

El transformador debe estar en óptimas condiciones al momento de su instalación para evitar posibles fallas del sistema donde es instalado. Un transformador cuyos parámetros esenciales están fuera de especificación puede generar un mal funcionamiento o inclusive sacar de servicio al sistema. Como ejemplo podemos citar los sistemas de distribución de energía eléctrica ya que deben ser sistemas de muy alta disponibilidad, donde un fallo en los componentes de estos sistemas puede devenir en la caída parcial o total del sistema distribución.

En el caso particular de la empresa Iris Tecnología S.R.L. que fabrica equipos electromédicos, necesita conocer si los transformadores provistos son aptos para ser utilizados en sus equipos. Para ello, la empresa cuenta con un sistema de gestión de calidad basado en la norma ISO13485:2016.

Entre las tareas y controles necesarios para el sistema de gestión de calidad se encuentra el ensayo y calificación de transformadores. Actualmente, esta tarea es realizada manualmente por un operador. Esta labor, además de insumir una gran cantidad de tiempo y ser muy repetitiva, presenta un gran riesgo de error humano y puede comprometer la seguridad del operario y la fiabilidad de los datos obtenidos.

La posibilidad de contar con un equipamiento que con una mínima intervención del operador, pueda desarrollar los ensayos requeridos representa una gran ventaja para la empresa.

## 1.4. Objetivos y alcance

### 1.4.1. Objetivos del trabajo

El objetivo de este trabajo fue el desarrollo de un prototipo de hardware y software que permite automatizar el proceso de caracterización de transformadores de baja tensión utilizado. El prototipo desarrollado es casi autónomo, es decir, solo requiere una mínima intervención del operador para funcionar. Por otro lado, los resultados de la caracterización son enviados a un servidor web proporcionado por el cliente, mostrados en un *display* local e impresos en una etiqueta.

### 1.4.2. Alcance del trabajo

El presente trabajo tiene como alcance:

- El análisis, investigación y elección del hardware.
- La investigación del modelo de impresora a adquirir, cuyo protocolo debe estar disponible.

- El diseño e implementación del firmware del sistema en lenguaje C sobre FreeRTOS.
- El desarrollo de un prototipo funcional sobre un circuito impreso universal.

Queda excluido del alcance de este trabajo:

- El desarrollo de circuitos de medición de tensión y/o corriente alterna de precisión. Se acepta la precisión obtenida de módulos comerciales como el ZMPT101B.
- El desarrollo de fuentes de tensión alterna de precisión para alimentar los transformadores en ensayo.
- El desarrollo de una aplicación web desde la cual interactuar por Wi-Fi con el módulo.
- El desarrollo del servidor web o API de colección de datos.
- El desarrollo de un prototipo de fabricación escalable que cumpla con todas las certificaciones necesarias.
- El desarrollo de un circuito impreso, más allá del prototipo en placa universal.
- El diseño de circuitos de protección del operario contra descargas eléctricas de alta tensión. En este sentido, se asume que el operario que utilizará el dispositivo es idóneo en el tema. Asimismo, se asume que el cliente posee en sus instalaciones las medidas de seguridad pertinentes para el trabajo con altas tensiones como disyuntores y puestas a tierra acorde con la normativa vigente de Higiene y Seguridad en el Trabajo.

## Capítulo 2

# Introducción específica

En este capítulo se presentan una introducción al trabajo realizado así como los requerimientos del sistema que fueron oportunamente consensuados con el cliente. Posteriormente, se realiza una descripción de las tecnologías utilizadas.

### 2.1. Estructura general del sistema

En la figura 2.1 se muestra el diagrama en bloques simplificado del sistema. En la figura se observa el dispositivo diseñado, el cual se encuentra dentro de un recuadro, y el transformador a ensayar. Dentro del dispositivo diseñado se observan los siguientes bloques principales:

- Módulo ESP32 con Wi-Fi integrado.
- Bloques de acondicionamiento de señal y actuación para el bobinado primario y secundario.
- Interfaz de usuario: pulsadores, *display* y *buzzer*.
- Interfaz serie para impresora.
- *Switch* de seguridad. Se utiliza para indicar que la tapa de seguridad ha sido removida y el operario puede quedar expuesto a altas tensiones.
- Fuente de alimentación.

El trabajo desarrollado tiene como fin determinar si un transformador dado es apto o no para ser utilizado en determinados equipos. Para tal fin, se configuran umbrales de comparación por medio de una comunicación HTTP a un servidor web y se procede a compararlos contra mediciones realizadas sobre el transformador. Una vez realizadas las comparaciones, los resultados del ensayo se muestran localmente por medio de un *display*. Adicionalmente, los resultados y las mediciones realizadas son enviadas al servidor web del cliente utilizando el protocolo HTTP. Por otro lado, se cuenta con una impresora la cual imprime una etiqueta que permite la trazabilidad del transformador.

Todo el dispositivo es controlado por solo tres pulsadores: Testear, Configurar y Cancelar.

A continuación se detalla un resumen de las tareas realizadas en este trabajo:

- Mediciones de tensión y corriente a los transformadores bajo ensayo.
- Pedido de umbrales de aceptación a un servidor web.

- Emisión de aceptación o rechazo del transformador.
- Visualización en el *display* de los umbrales configurados y las mediciones realizadas.
- Envío de las mediciones a un servidor web por medio del protocolo HTTP.
- Gestión de la conexión Wi-Fi.
- Impresión de etiquetas.

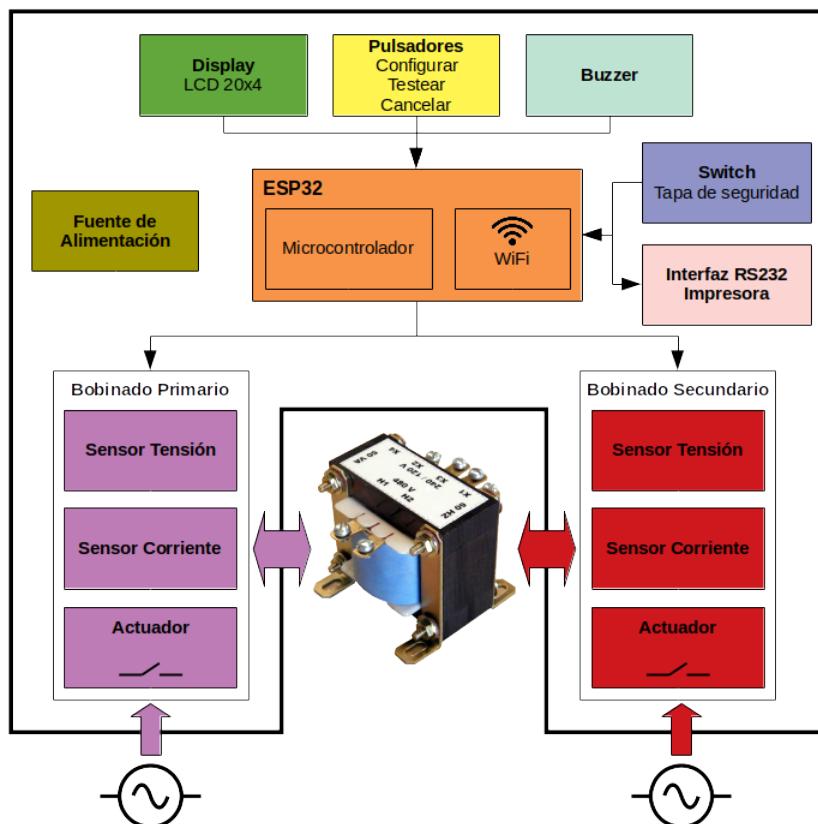


FIGURA 2.1. Diagrama en bloques del sistema.

En la figura 2.2 se presenta un diagrama de secuencia simplificado del dispositivo cuyos estados se describen a continuación:

1. Inicialización del sistema.
2. Conexión a red Wi-Fi.
3. Espera por pulsadores. El operador debe pulsar **Configurar** para leer los umbrales de configuración desde el servidor web.
4. Luego el operador debe pulsar **Testear** para iniciar la caracterización del transformador. Aquí se verifica que el equipo haya sido configurado previamente ya que no se puede caracterizar un transformador si no cuenta con los umbrales de comparación. En caso de estar configurado se procede a los siguientes pasos.
5. Energizar el bobinado primario con  $230 \text{ V}_{\text{RMS}}$  estabilizados (provistos externamente por el cliente).

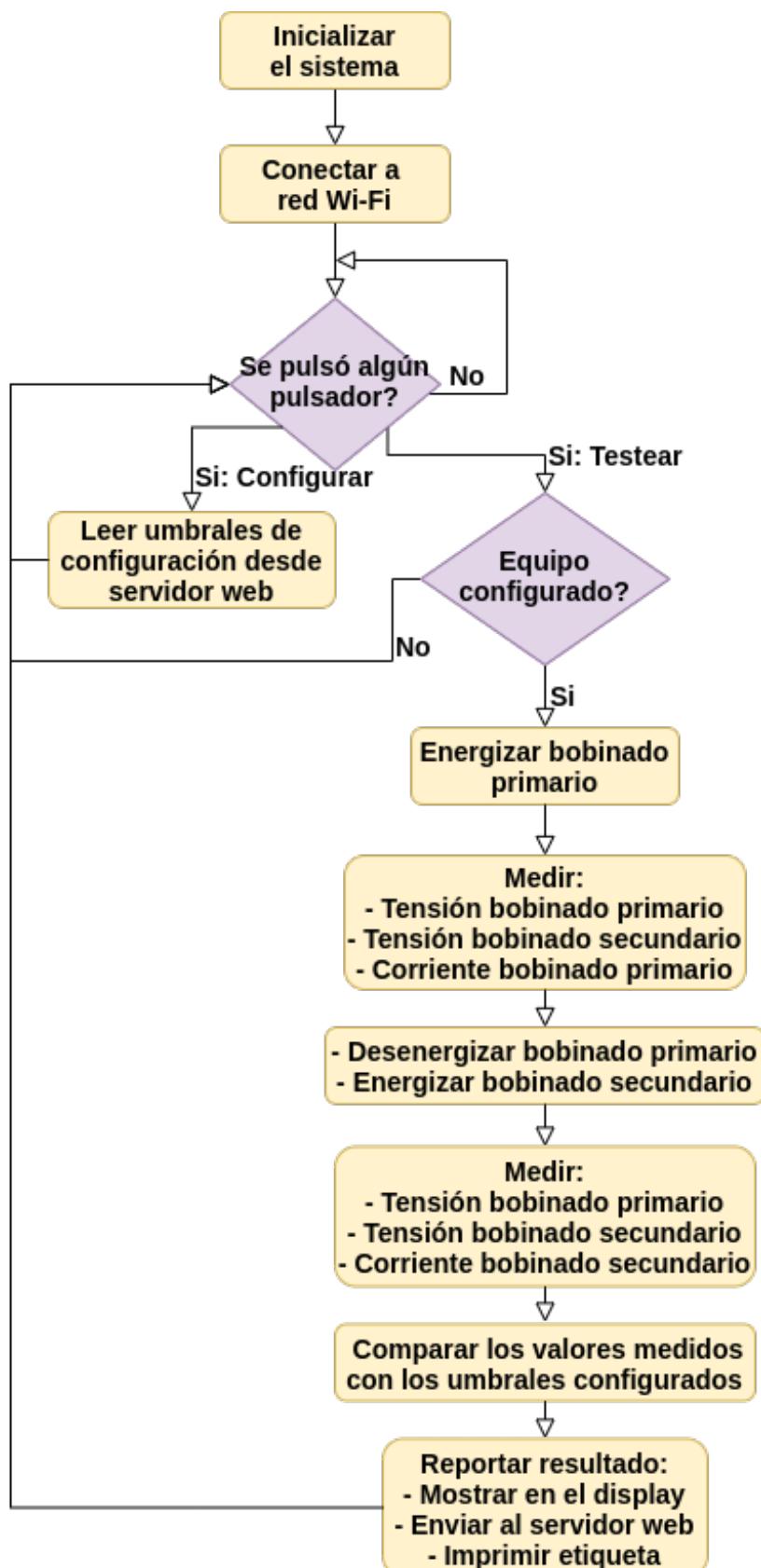


FIGURA 2.2. Diagrama de secuencia simplificado.

6. Medir:
  - Tensión en bobinado primario.
  - Corriente que circula por el bobinado primario.
  - Tensión en bobinado secundario.
7. Desenergizar el bobinado primario.
8. Energizar el bobinado secundario con la tensión adecuada. Esta tensión se genera internamente a partir de la tensión de 230 V<sub>RMS</sub>.
9. Medir:
  - Tensión en bobinado primario.
  - Tensión en bobinado secundario.
  - Corriente que circula por el bobinado secundario.
10. Desenergizar el bobinado secundario.
11. Comparar los valores medidos con los umbrales configurados previamente y determinar si el transformador es aceptado o rechazado.
12. Reportar los valores medidos y los resultados obtenidos al:
  - Servidor web.
  - En el *display* local.
  - Imprimir una etiqueta.

## 2.2. Requerimientos

A continuación se enumeran los requerimientos consensuados con el cliente:

### 2.2.1. Requerimientos de hardware

1. El dispositivo debe ser diseñado en base al módulo ESP32.
2. El dispositivo debe ser capaz de medir tensiones y corrientes alternas de manera aislada del transformador bajo ensayo.
3. El dispositivo debe ser capaz de comutar las tensiones primarias y secundarias.
4. El dispositivo debe tener un *display* LCD alfanumérico de 20x4 caracteres.
5. El dispositivo debe tener una interfaz Wi-Fi.
6. El dispositivo debe tener una interfaz RS-232 capaz de manejar impresoras series.
7. El dispositivo debe alimentarse desde la red eléctrica Argentina 220 V<sub>RMS</sub>/50 hz, debiendo proveerse todas las alimentaciones a los diferentes módulos de hardware.

8. El dispositivo debe poseer un *switch* para indicar que la tapa de seguridad ha sido removida.
9. El dispositivo debe poseer tres pulsadores nombrados Configurar, Testear y Cancelar.
10. El dispositivo debe poseer un *buzzer*.

### 2.2.2. Requerimientos relativos a los valores a medir

1. Bobinado primario:
  - a) Rango tensión: 100 – 240 V<sub>RMS</sub>.
  - b) Rango corriente: 0 – 800 mA<sub>RMS</sub>.
2. Bobinado secundario:
  - a) Rango tensión: 0 – 30 V<sub>RMS</sub>.
  - b) Rango corriente: 0 – 1500 mA<sub>RMS</sub>.
3. Precisión en la medición de tensión: mejor al 1,5% (puede variar en base a lo que se pueda conseguir en el mercado).
4. Precisión en la medición de corriente: mejor al 4% (puede variar en base a lo que se pueda conseguir en el mercado).

### 2.2.3. Requerimientos funcionales

1. El dispositivo debe permitir que se configuren los umbrales mínimos y máximos para los parámetros medidos.
2. Los valores a configurar deben ser adquiridos solo por Wi-Fi, no se admite configuración local por teclado.
3. El dispositivo debe generar una confirmación de aceptación o rechazo del transformador en ensayo basado en los umbrales mínimos y máximos preseeados.
4. El dispositivo luego de cada ensayo, independientemente del resultado, debe imprimir una etiqueta con la siguiente información:
  - a) Número de partida del transformador ensayado.
  - b) Condición de aceptado o rechazado.
  - c) Valores medidos de tensiones y corrientes.

### 2.2.4. Requerimientos de comunicación

1. Solicitar parámetros de configuración: el dispositivo debe generar un comando GET de HTTP a un servidor web (provisto por el cliente) para obtener los umbrales de aceptación y el número de partida del transformador a ensayar.

2. El dispositivo debe ser capaz de procesar la respuesta del comando GET que está en formato JSON.
3. Enviar resultados del ensayo: el dispositivo debe generar un comando POST de HTTP a un servidor (provisto por el cliente) con la información del transformador ensayado en formato JSON.

### 2.2.5. Requerimientos de interfaz de usuario

1. Sobre la funcionalidad de los pulsadores:
  - a) Configurar: al pulsar este pulsador el dispositivo debe generar el comando GET para solicitar al servidor web los parámetros de configuración del dispositivo a través de Wi-Fi.
  - b) Testear: al pulsar este pulsador el dispositivo debe iniciar la secuencia de testeo.
  - c) Cancelar: al pulsar este pulsador la secuencia de testeo en curso debe quedar abortada.
2. Sobre la funcionalidad del *display LCD*:
  - a) El dispositivo debe mostrar los umbrales configurados y los valores de las mediciones actuales.
  - b) Los valores de los umbrales configurados deberán permanecer en el *display* durante el ensayo.
  - c) El dispositivo debe mostrar los valores medidos del transformador ensayado luego de cada medición.
  - d) Luego de finalizado el ensayo se debe mostrar un mensaje que indique que la información se ha enviado al servidor web y mantenerse el dispositivo bloqueado hasta que se haya recibido la respuesta del servidor.
3. Sobre el *buzzer*:
  - a) El dispositivo debe emitir un solo sonido de 0,5 segundos de duración para confirmar la aceptación del transformador.
  - b) El dispositivo debe emitir un sonido de repetición de 5 ciclos de 0,5 segundos de duración con pausas de 0,5 segundos para confirmar el rechazo del transformador.

### 2.3. Kit ESP32-DevKitC

Para este trabajo se utilizó el kit de desarrollo ESP32-DevKitC [9] desarrollado por la empresa Espressif Systems, figura 2.3. Este kit integra un módulo ESP32-WROOM-32 [10] de la misma empresa, figura 2.4. El módulo ESP32-WROOM-32

es un microcontrolador de doble núcleo con interfaces Wi-Fi y Bluetooth. Además de las interfaces anteriores, el módulo cuenta con interfaces UART, SPI, numerosas entradas-salidas de propósito general, conversores analógico-digital y conversores digital-analógico.



FIGURA 2.3. ESP32-DevKitC V1.



FIGURA 2.4. ESP32-WROOM-32.

De las especificaciones del módulo ESP32-WROOM-32 se pueden destacar las siguientes:

- Procesador dual core Xtensa® LX6 de 32 bits.
- Velocidad de reloj de hasta 240 Mhz.
- 520 KB de RAM.
- 4 MB SPI flash.
- Wi-Fi integrado con posibilidad de trabajar como AP (*Access Point*) y SM (*Station Mode*).
- Bluetooth V4.2.
- 36 GPIO.

- Hasta 18 conversores analogico-digital (ADC) de 12 bits de resolución.
- 2 conversores digital-analógico (DAC) de 8 bits de resolución.
- 3 UART.
- 2 canales I2C.
- 4 canales SPI.
- Interfaz JTAG.

Dado que el ESP32-DevKitC integra al módulo ESP32-WROOM-32, puede que no todos sus periféricos y entradas-salidas de propósito general (GPIO por sus siglas en inglés) estén disponibles.

A continuación se detallan las principales características del kit ESP32-DevKitC:

- Doble hilera de pines con casi todas las entradas-salidas de propósito general del ESP32-WROOM-32.
- Puente USB-UART conectado al módulo ESP32-WROOM-32. Esta interfaz es muy útil para programación y depuración.
- Regulador LDO para proveer alimentación a los elementos del kit.

### 2.3.1. Entorno de desarrollo ESP-IDF

Espressif Systems provee un entorno de desarrollo de software denominado ESP-IDF [11]. El entorno ESP-IDF contiene todo lo necesario para desarrollar aplicaciones para los módulos ESP-32 sobre cualquier sistema operativo: Windows, Linux o MAC OS. Este entorno de desarrollo es *Open-Source* y puede ser clonado desde un repositorio de GitHub<sup>1</sup>. La empresa constantemente realiza actualizaciones y correcciones de fallas.

A continuación se listan algunas de las características más destacables del entorno ESP-IDF:

- Soporta FreeRTOS [12].
- Soporta diferentes controladores de periféricos (SPI, I2C, UART, GPIO, I2S, ADC, DAC, etc) [13].
- Soporta librerías para Wi-Fi [14] y Bluetooth [15].
- Soporta varios *stacks* de redes, por ejemplo TCP/IP.
- Soporta varias implementaciones de protocolos (DHCP cliente y servidor, HTTP cliente y servidor, MQTT, etc) [16].
- Soporta extensiones para Eclipse [17] y Visual Code [18].
- Está basado en CMake [19].

El entorno ESP-IDF no es parte del proyecto del usuario sino que debe ser enlazado por medio de la variable de entorno IDF\_PATH. Esto último ayuda a separar

---

<sup>1</sup>Repositorio GitHub para el ESP-IDF <https://docs.platformio.org/en/latest/frameworks/espidf.html>

el entorno de desarrollo del proyecto particular del usuario. Para utilizar ESP-IDF se requiere una estructura particular de archivos y carpetas para el proyecto [20].

### 2.3.2. ESP-Touch y SmartConfig

Espressif Systems provee la aplicación móvil ESP-Touch [21] la cual puede ser usada con la librería SmartConfig [22] para configurar las credenciales de Wi-Fi en equipos que no posean una interfaz de usuario acorde para insertar esta información. En la figura 2.5 se muestra la interfaz de la aplicación ESP-Touch.

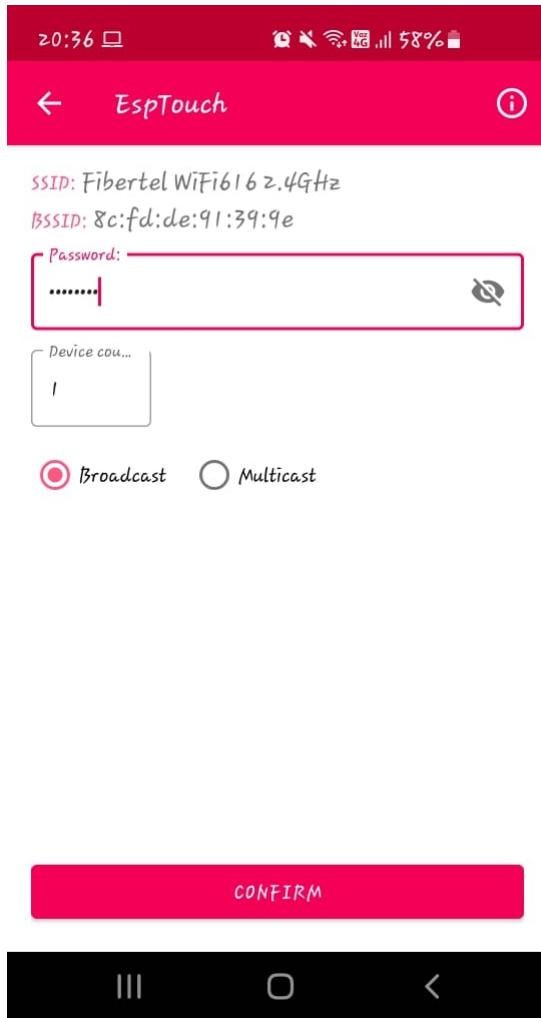


FIGURA 2.5. Aplicación Android ESP-Touch.

La ventaja de esta tecnología es que el dispositivo no necesita conocer directamente el SSID o la contraseña de un punto de acceso (AP), en cambio esta información se proporciona mediante el teléfono móvil. ESP-Touch está disponible para Android e iOS.

## 2.4. Sensor de tensión

Para monitorear las tensiones del bobinado primario y secundario se utilizó el módulo de figura 2.6.

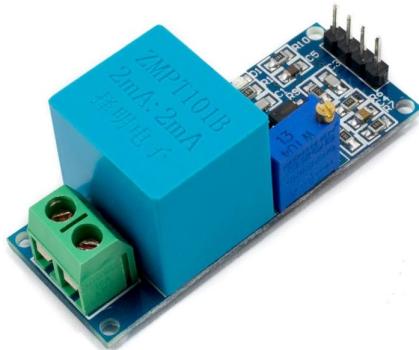


FIGURA 2.6. Módulo sensor de tensión alterna.

Este módulo es un sensor de tensión capaz de medir tensiones alternas de línea de 220 V<sub>RMS</sub> de forma aislada. En la figura 2.7 se puede observar la tensión de entrada (Vin) y la tensión de salida (Vout) entregada por el módulo. El módulo provee una tensión de salida la cual está montada sobre un nivel continua igual a la mitad de la tensión de alimentación, esto ayuda a procesar la señal directamente con un ADC sin la necesidad de fuentes de alimentación negativas.

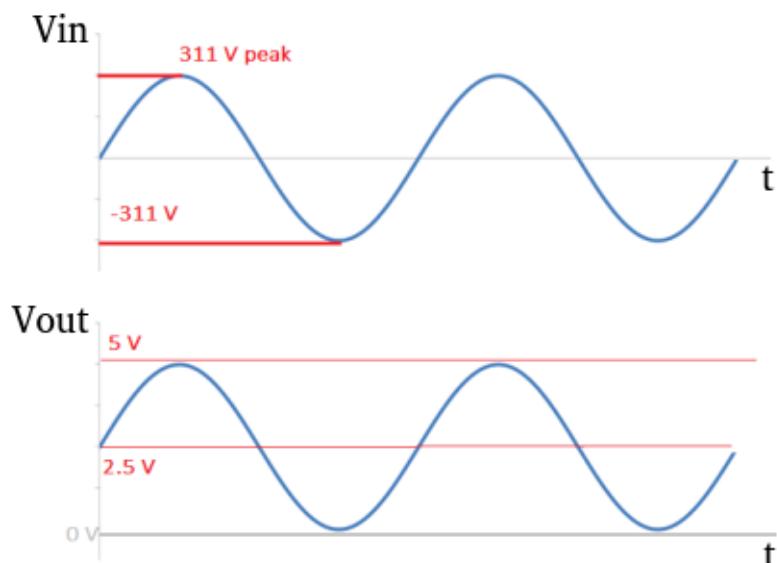


FIGURA 2.7. Ondas de entrada (Vin) y salida (Vout) del módulo @ Vcc = 5 V.

El elemento principal del módulo es el transformador de corriente ZMPT101B de la empresa Qingxian Zeming Langxi Electronic [23]. Este componente es el encargado de proporcionar la aislación entre la alta tensión de línea y la baja tensión hacia el microcontrolador. El primario del transformador se conecta a la tensión alterna de la red a través de la bornera verde que se observa en la figura 2.6. En el lado secundario del transformador se tiene una resistencia serie (*shunt*) y un circuito amplificador basado en el operacional LM358 [24]. Adicionalmente, el circuito posee un potenciómetro para ajustar la ganancia del sistema.

Este módulo se utiliza en aplicaciones de domótica e IoT (Internet of Things) para el monitoreo de la tensión de línea.

Especificaciones técnicas del módulo:

- Tensión de alimentación (Vcc): 5-30 V.
- Tensión alterna de entrada máxima: 250 V<sub>RMS</sub>.
- Tensión de salida: onda senoidal 2,5 V<sub>PICO</sub> @ Vcc = 5 V.
- Valor medio de la tensión salida: 2,5 V @ Vcc = 5 V.
- Dimensiones: 5 cm x 2 cm x 2,4 cm.

## 2.5. Sensor de corriente

Para monitorear las corrientes del bobinado primario y secundario se utilizó el módulo de figura 2.8.

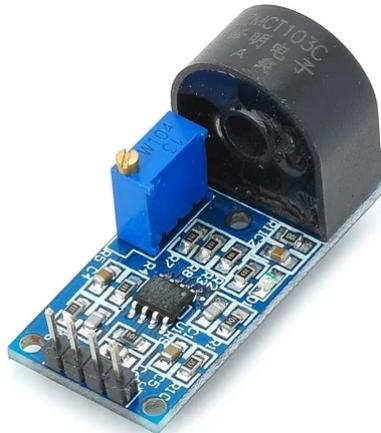


FIGURA 2.8. Módulo sensor de corriente alterna.

Este módulo facilita el monitoreo de corrientes alternas de hasta 5 A<sub>RMS</sub>. Está basado en el transformador de corriente de alta precisión ZMCT103C de la empresa Qingxian Zeming Langxi Electronic [25]. El módulo es similar al módulo sensor de tensión presentado en la sección 2.4. La corriente de salida del transformador de corriente pasa por una resistencia serie (*shunt*) y luego es acondicionada por los amplificadores operaciones integrados en el LM358 [24]. La única diferencia entre el módulo sensor de corriente y el de tensión es que el primero entrega una tensión alterna con valor medio cero, es decir, sin componente de continua. Esto último hace necesario alguna modificación adicional del módulo para entregar una tensión que sea siempre positiva.

Especificaciones técnicas del módulo:

- Tensión de alimentación (Vcc): 5-30 V.
- Corriente de entrada nominal: 5 A<sub>RMS</sub>.
- Tensión de salida: onda senoidal 2.5 V<sub>PICO</sub> @ Vcc = 5 V.
- Valor medio de la tensión salida: 0 V @ Vcc = 5 V.

## 2.6. Impresora

Para este trabajo se utilizó una impresora de transferencia térmica modelo E-Class™ Mark III fabricada por Honeywell [26], ver figura 2.9. Las impresoras por transferencia térmica utilizan una cinta de tinta denominada *Ribbon* que con el calor del cabezal derrite la tinta sobre el papel. Este fenómeno permite imprimir códigos de barras, textos, etc. Estas impresoras son de bajo costo pero ofrecen como desventaja que solo imprimen en blanco y negro.



FIGURA 2.9. Impresora E-Class™ Mark III modelo E-4204B.

Especificaciones técnicas del modelo E-4204B:

- Resolución: 8 puntos/mm (203 ppp).
- Velocidad máxima de impresión: 101 mm/s (4 pps).
- Ancho máximo de papel: 112 mm.
- Capacidad de rollo: diámetro externo 127 mm.
- Memoria: DRAM de 16 MB/Flash de 8 MB.
- Comunicación: USB 2.0 y RS-232 serie.
- Lenguajes soportados: DPL(Datamax), ZPL(Zebra), EPL(Eltron), BPL(Boca), IPL(Intermec).
- Indicadores de estado: dos indicadores luminosos de tres colores.
- Dimensiones: 187 mm x 203,5 mm x 282 mm.
- Peso: 2,4 Kg.

### 2.6.1. Protocolo DPL

El protocolo DPL (Datamax-O'Neil Programming Language) es un protocolo propietario de la firma Datamax el cual puede ser utilizado para comunicarse con las impresoras E-Class™ Mark III [27]. Este es un protocolo punto a punto de tipo ASCII basado en la arquitectura maestro/esclavo. La impresora se conecta con el *host* sin intermediarios.

El protocolo está formado por comandos y parámetros asociados a estos comandos. En la tabla 2.1 se muestran los comandos disponibles.

TABLA 2.1. Tipos de comandos protocolo DPL.

ASCII (HEX)	Tipo	Descripción
SOH (0x01)	Comando inmediato	Cuando la impresora recibe un comando inmediato interrumpe su operación actual y pasa a ejecutarlo. Ejemplos: reinicio de la impresora, pedido de estado de la impresora.
STX (0x02)	Comando de sistema	Es el tipo de comando más comúnmente utilizado. Ejemplos: configurar el modo de trabajo métrico o imperial, tipo de alineación del texto a imprimir, indica el inicio y fin del texto a imprimir, etc.
ESC (0x1B)	Comando de carga de fuente	Este comando es utilizado para cargar una nueva fuente. Generalmente es utilizado por programas específicos para la creación de fuentes.

En las siguientes secciones se describen los comandos inmediatos y los comandos de sistema ya que fueron los utilizados en este trabajo.

### Comandos inmediatos

En la tabla 2.2 se muestran los comandos inmediatos más utilizados, en la última columna se muestra la respuesta de la impresora.

TABLA 2.2. Comandos inmediatos protocolo DPL.

ASCII (HEX)	Descripción	Respuesta
<SOH>A<CR> (0x01,0x41,0x0D)	Pedido de estado de la impresora.	La respuesta son 8 caracteres 'Y' o 'N' mas el carácter <CR> de final de mensaje.  abcdefg<CR> a: Interprete de comandos ocupado b: Falla de papel c: Falla del <i>Ribbon</i> d: Imprimiendo lote (se pueden enviar varias etiquetas para imprimir) e: Impresora ocupada f: Impresora pausada g: Etiqueta presentada h: Falla interna
<SOH>*<CR> (0x01,0x2A,0x0D)	Pedido de reinicio de la impresora	<XON>R<CR>

En el caso del comando <SOH>A<CR> la respuesta de la impresora es una cadena del tipo "YYNNYY<CR>", donde cada carácter 'Y' o 'N' se corresponde con los caracteres "abcdefg<CR>" de la tabla 2.2. Para poder imprimir, la impresora debe devolver la cadena "YYYYYYYY<CR>" la cual indica que no tiene errores ni está ocupada con otra tarea.

### Comandos de sistema

El principal uso de los comandos de sistema es enviar a la impresora los caracteres que se desean imprimir. Además de los caracteres a imprimir, se pueden

configurar diferentes aspectos de la impresora tales como: temperatura del cabezal, alineación del texto, tipo y tamaño de la fuente, posición del texto, etc.

El comando <STX>L<CR> es el más utilizado. Este comando permite enviarle a la impresora una línea de texto a imprimir con su formato y ubicación. En la tabla 2.3 se muestra el formato para imprimir una línea de texto.

TABLA 2.3. Comandos de sistema protocolo DPL.

Mensaje	Tipo	Descripción	Cantidad de caracteres	Ejemplo
a	Número	Dirección de rotación del texto: 1 = 0°, 2 = 90°, 3 = 180°, 4 = 270°	1	1
b	Número	Fuente a utilizar	1	3
c	Número	Multiplicador de ancho de fuente	1	1
d	Número	Multiplicador de alto de fuente	1	1
eee	Número	000	3	000
ffff	Número	Posición vertical del texto en mm	4	0140
gggg	Número	Posición horizontal del texto en mm	4	0000
jj...j	Caracteres	Texto a imprimir	Largo de la cadena	10K OHM 1/4 WATT

En el ejemplo de la tabla 2.3 se imprime la etiqueta mostrada en la figura 2.10.

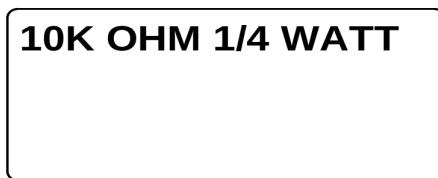


FIGURA 2.10. Etiqueta resultante del comando de la columna Ejemplo de la tabla 2.3.

Se pueden enviar varias líneas a imprimir en un solo comando, en este caso para indicar el fin del texto se debe enviar E<CR>.

### 2.6.2. Módulo adaptador RS-232

Para comunicar la impresora con la UART del microcontrolador se utilizó el módulo de la figura 2.11.

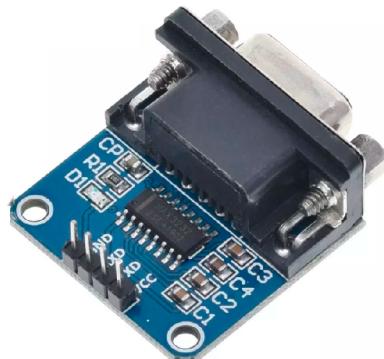


FIGURA 2.11. Módulo adaptador RS-232 a TTL.

Este módulo está basado en el integrado MAX3232 [28] y adapta las señales del capa física RS-232 a valores acordes para trabajar con el microcontrolador.

## 2.7. Display alfanuméricico

Para este trabajo se utilizó un *display* alfanumérico de 20 columnas por 4 líneas con controlador HD44780 de Hitachi [29], ver figura 2.12.



FIGURA 2.12. *Display* alfanuméricico de 20x4.

El *display* cuenta con una interfaz paralela de 8-bits (DB0-7) la cual puede ser utilizada en formato 4-bits haciendo 2 escrituras o lecturas. Cuenta también con tres líneas de control denominadas RS, R/W y EN. En la tabla 2.4 se muestran las señales necesarias para el manejo del *display*.

TABLA 2.4. Señales de control y datos *display*.

Señal	Tamaño bits	Descripción
RS	1	Indica como interpretar los datos en el <i>bus</i> de datos DB. 0: Instrucción 1: Datos
R/W	1	0: Operación de lectura 1: Operación de escritura
EN	1	<i>Enable</i> : utilizado para indicar que hay datos validos en el <i>bus</i> de datos
DB	8	<i>Bus</i> de datos

Para utilizar el *display* se cuenta con 2 tipos de operaciones las cuales se diferencian por el bit de control RS:

- RS=0: Escribir/leer una instrucción.
- RS=1: Escribir/leer un carácter ASCII.

En la tabla 2.5 se muestran las instrucciones más utilizadas.

TABLA 2.5. Instrucciones más utilizadas para el controlador HD44780.

Nombre	Valor hexa	Acción
Borrado	0x01	Borra la pantalla completa
Modo de entrada	0x04	Fijar dirección del cursor: izquierda o derecha
Control de encendido y apagado	0x08	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Encender o apagar la pantalla</li> <li>- Encender o apagar el cursor</li> <li>- Fijar tamaño del <i>bus</i> de datos</li> </ul>
Fijar <i>Set</i>	0x10	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Fijar número de líneas</li> <li>- Fijar fuente de los caracteres</li> </ul>

## 2.8. Módulos misceláneos

En esta sección se describe el módulo utilizado como elemento de maniobra para alimentar los bobinados del transformador y la fuente de alimentación utilizada en el trabajo.

### Módulo de relés

Para poder conmutar las tensiones aplicadas a los bobinados del transformador bajo ensayo se utilizó el módulo de la figura 2.13 . Este módulo está compuesto por 8 relés los cuales pueden ser manejados en forma aislada por el microcontrolador a través de optoacopladores. Este módulo permitió actuar sobre las altas tensiones del transformador bajo ensayo de una manera segura.

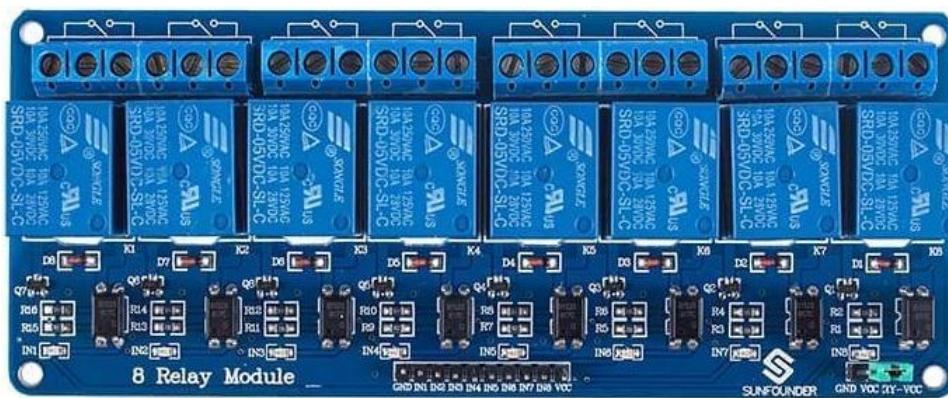


FIGURA 2.13. Módulo de relés.

### Módulo de alimentación

El dispositivo diseñado debe ser alimentado desde la red eléctrica de Argentina ( $220 \text{ V}_{RMS}$  - 50 hz), para tal fin se utilizó la fuente conmutada mostrada en la figura 2.14.



FIGURA 2.14. Módulo de alimentación.

Especificaciones técnicas tomadas de la pagina web del vendedor ya que no se pudieron encontrar los datos del fabricante del módulo:

- Tensión de entrada: 85 a 265  $\text{V}_{RMS}$  50 hz.
- Corriente de entrada: 0,0273 A (110  $\text{V}_{RMS}$ ) y 0,014 A (220  $\text{V}_{RMS}$ ).
- Tensión de salida: 5 V +/- 0,2 V.
- Corriente de salida: 700 mA (800 mA<sub>PICO</sub>).
- Ripple: 60 mV.
- Potencia: 3,5 W.
- Eficiencia: 80 %.
- Protección contra corto circuito.
- Temperatura de operación: -20 a 60 °C.



## Capítulo 3

# Diseño e implementación

En el presente capítulo se describen el hardware y firmware implementados en el trabajo. Se detalla la integración de los módulos de hardware presentados en el capítulo anterior con el kit ESP32-DevKitC. Luego se presenta el desarrollo del firmware y se fundamentan las decisiones tomadas en el diseño.

### 3.1. Descripción de hardware

En esta sección se detalla como se conectaron los diferentes módulos de hardware presentados en el capítulo 2 con el kit ESP32-DevKitC. Este conexionado se muestra en el diagrama de la figura 3.1.

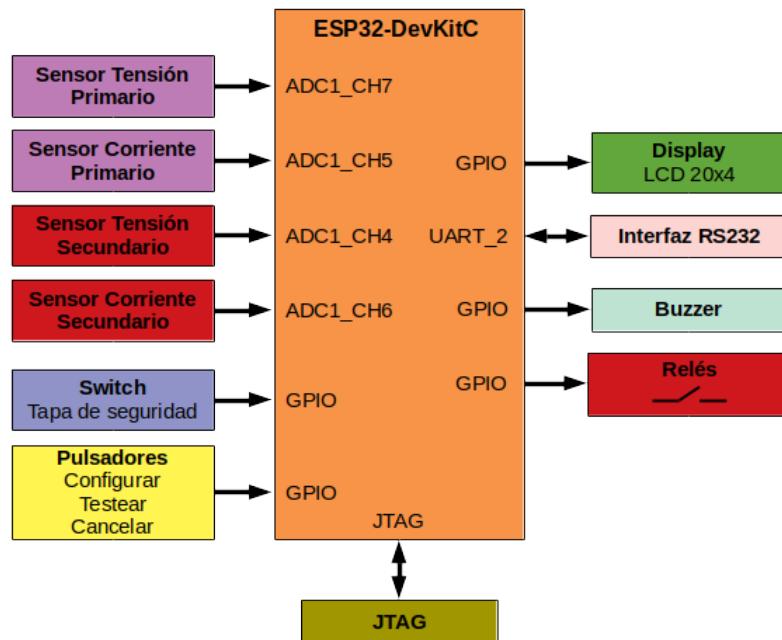


FIGURA 3.1. Conexiónado kit ESP32-DevKitC y módulos de hardware.

Para el conexionado de los elementos del sistema se utilizó una placa universal de 90 mm x 150 mm. Esta permitió un rápido conexionado de los módulos con el kit y la posibilidad de trabajar con hardware y software sin la necesidad de contar con todo el hardware diseñado y construido. En la placa universal se montaron los siguientes componentes:

- Kit ESP32-DevKitC.
- Dos fuentes de alimentación de 220 V<sub>RMS</sub> a 5 V (sección 2.8).
- El *buzzer*.
- Componentes varios necesarios para el apropiado funcionamiento de los módulos analógicos con el kit de desarrollo.
- Diferentes conectores tipo *header* para el conexionado de los módulos de hardware presentados en el capítulo 2.

En la tabla 3.1 se muestra el uso de los pines del kit ESP32-DevKitC. En general, todos los módulos fueron conectados directamente al kit con la excepción de los módulos sensores de tensión y corriente cuyo conexionado requirió divisores resistentivos para adaptar los valores de salida de los módulos al rango de excusión del ADC. A su vez, que se incluyó en la placa universal una referencia de tensión basada en el integrado TL431 [30], que se explica con más detalle en la sección 3.1.1.

TABLA 3.1. Uso de los pines del kit ESP32-DevKitC.

Pines kit	Módulo	Símbolo
Medición de corrientes y tensiones del transformador		
IO35/ADC1_CH7	Sensor de tensión primario	PV
IO33/ADC1_CH5	Sensor de corriente primario	PC
IO32/ADC1_CH4	Sensor de tensión secundario	SV
IO34/ADC1_CH6	Sensor de corriente secundario	SC
IO25	Alimentación bobinado primario	CPV
IO26	Alimentación bobinado secundario	CSV
<i>Display</i>		
IO18	Enable	EN
IO5	RS	RS
IO19	Bus de datos bit 4	D4
IO21-23	Bus de datos bits 5 a 7	D5-7
Interfaz RS232		
IO16/RXD2	Recepción	RX
IO17/TXD2	Transmisión	TX
Pulsadores		
IO39	Testear	PTEST
IO36	Configurar	PCONF
IO27	Cancelar	PCAN
Otros		
IO4	<i>Buzzer</i>	BUZZ
IO2	<i>Switch</i> de seguridad	SWITCH
IO12-15	JTAG	-

### 3.1.1. Mejoras a las entradas analógicas

En las secciones 2.4 y 2.5 se introdujeron los sensores de tensión y corriente. Estos módulos son muy prácticos debido a que proporcionan valores de tensión acordes para trabajar con el ADC del kit ESP32-DevKitC y, a su vez, proporcionan

aislamiento eléctrico de las altas tensiones de los bobinados. Sin embargo, al mirar con más detalle los módulos se pueden identificar las siguientes desventajas:

1. El amplificador LM358 tiene saturaciones fuertemente asimétricas,  $V_{SAT+} = V_{cc}-1,5 \text{ V}$  @  $V_{cc} = 5 \text{ V}$  y  $V_{SAT-} \simeq 0 \text{ V}$  @  $V_{cc} = 5 \text{ V}$ . Teniendo en cuenta que el *offset* de salida de los módulos está a la mitad de la alimentación, la saturación positiva limita la excursión de los módulos y por lo tanto, el rango aprovechable del ADC, como se muestra en la figura 3.2.
2. En el caso del sensor de corriente, este no posee *offset* en la salida, esto genera tensiones negativas incompatibles con el ADC del kit.
3. La tensión de alimentación se utiliza como tensión de referencia para generar los 2,5 V de *offset* a la salida del módulo. Si esta tensión no es estable, toda la medición se verá comprometida.

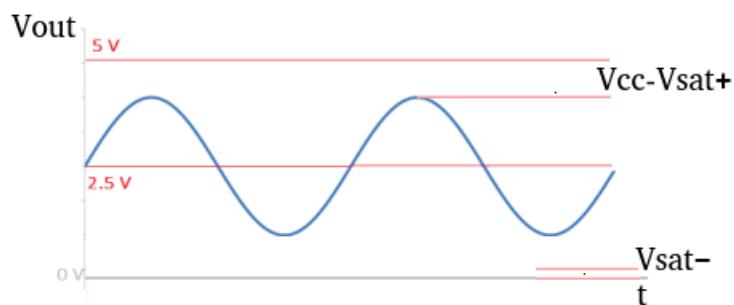


FIGURA 3.2. Saturación módulos sensores.

Luego de estudiar los circuitos se decidió tomar las siguientes acciones para solucionar los problemas encontrados:

1. Modificar el divisor resistivo que fijaba la tensión de *offset* en la mitad de la alimentación a un valor más acorde, como se muestra en la figura 3.3.
2. Eliminar el capacitor de desacople serie a la salida del sensor de corriente. Esto permite que la salida de este módulo excursione solo entre valores positivos.
3. Alimentar los módulos con una referencia de tensión (TL431 [30]) en vez de utilizar la tensión de alimentación de la fuente generada en la placa universal.

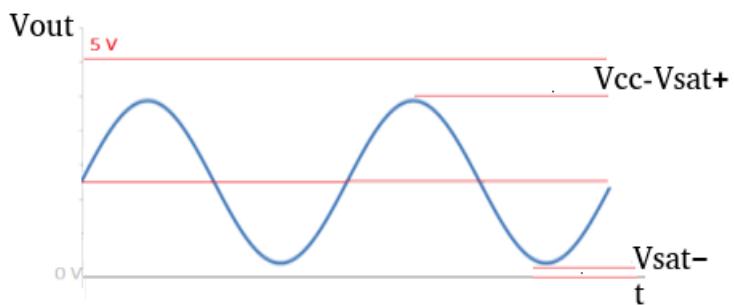


FIGURA 3.3. Saturación mejorada.

### 3.1.2. Integración de hardware

En la figura 3.4 se muestra el trabajo realizado. Como se puede notar, este consta de dos gabinetes, los cuales están conectados por cables que se observan en la parte derecha de la figura.



FIGURA 3.4. Trabajo final terminado.

En el gabinete de la parte superior de la figura, denominado gabinete principal, se encuentran los diferentes módulos presentados en el capítulo 2, los cuales son conectados al kit ESP32-DevKitC a través de la placa universal. Por otro lado, el gabinete de la parte inferior, denominado gabinete auxiliar, está destinado a albergar el transformador que se desea ensayar. En la figura, además, se pueden observar el *display* alfanumérico y los tres pulsadores que fueron rotulados acorde a su función.

Como se mencionó previamente, en el gabinete auxiliar debe ser colocado el transformador a ensayar. Para esto, cuenta con una tapa gris denominada tapa de seguridad. En la figura 3.5 se muestran los mismos gabinetes con la tapa de seguridad abierta donde se aprecia un transformador de prueba.



FIGURA 3.5. Trabajo terminado con la tapa de seguridad abierta.

En la figura 3.6 se muestra el gabinete principal sin la tapa. Se pueden distinguir los siguientes componentes:

- Placa universal con el kit ESP32-DevKitC y componentes asociados.
- Dos módulos sensores de tensión.
- Dos módulos sensores de corriente.
- El módulo de relés.
- El módulo adaptador RS232.
- Un transformador que se utiliza como transformador auxiliar para generar la tensión alterna necesaria para alimentar el transformador bajo prueba.

Es importante destacar que el armado de los gabinetes fue realizado desde cero con las herramientas disponibles en el hogar y demandó un tiempo considerable. El trabajo terminado, a pesar de ser un prototipo, está en condiciones de ser utilizado como instrumento de medición en un ambiente industrial.

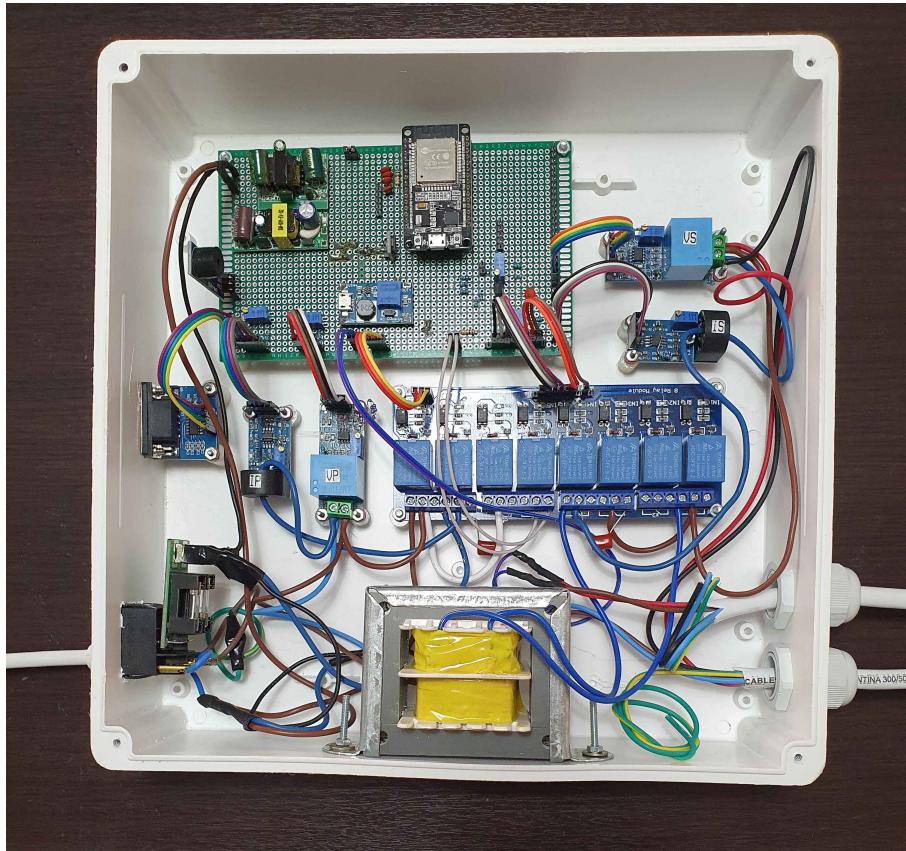


FIGURA 3.6. Contenido gabinete principal.

En la figura 3.7 se muestra el gabinete auxiliar donde se pueden observar los diferentes conectores para el conexionado del transformador a ensayar.



FIGURA 3.7. Gabinete auxiliar sin el transformador a ensayar.

### 3.2. Descripción de firmware

En esta sección se describe la arquitectura de firmware adoptada, así como los módulos principales que la componen, se brinda detalle de las diferentes implementaciones y se destacan sus aspectos más importantes.

### 3.2.1. Arquitectura de firmware

Luego de analizar posibles patrones de arquitectura de software a utilizar se decidió utilizar el patrón observar y reaccionar visto en Ingeniería de Software [31], que se visualiza en la figura 3.8. Este patrón se utiliza cuando un conjunto de sensores se monitorean y muestran de manera rutinaria.

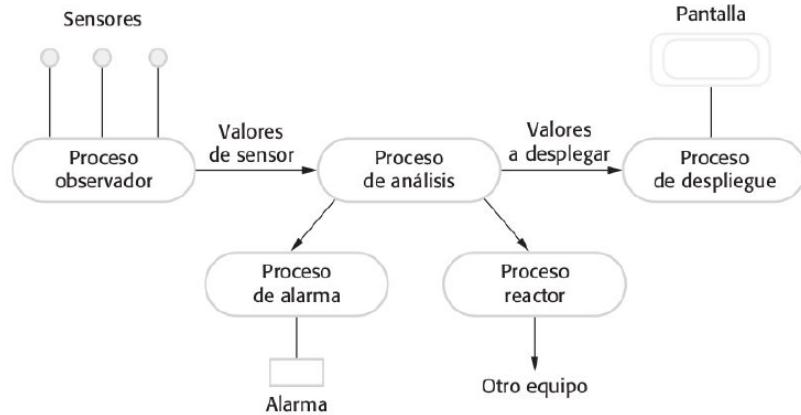


FIGURA 3.8. Patrón observar y reaccionar.

El dispositivo diseñado responde muy bien a esta arquitectura ya que se deben monitorear los sensores (pulsadores, monitores de tensiones y corrientes), accionar actuadores y enviar los resultados a procesos de salida (*display*, servidor web e impresora). En ningún momento se tienen lazos de realimentación o estructuras que rompan la secuencialidad del sistema. En la figura 3.9 se muestra el patrón aplicado al trabajo.

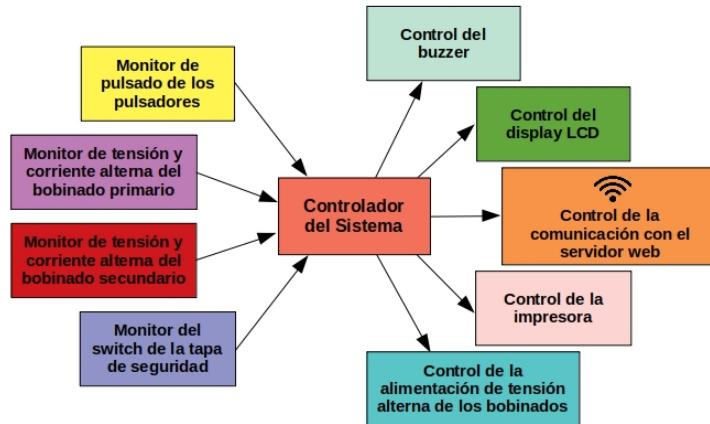


FIGURA 3.9. Patrón observar y reaccionar aplicado al trabajo.

### 3.2.2. Estructura general del firmware

El firmware fue desarrollado por medio de la utilización de buenas prácticas de programación como por ejemplo el control de versiones, la modularización y la documentación del código fuente. Para llevar adelante el control de versiones se creó un repositorio en GitHub [32] desde el inicio del trabajo. En cuanto a la modularización, se creó una estructura de módulos y archivos como la siguiente:

```

TP_CESE
├── inc
│   ├── app_adc.h
│   ├── app_Comm.h
│   └── ...
├── sch
└── src
    ├── app_adc.c
    ├── app_Comm.c
    ├── ...
    ├── main.c
    └── ...
├── .gitignore
└── CMakeLists.txt
    ├── sdkconfig
    ├── Doxyfile
    └── README.md

```

Donde:

- inc: directorio para ubicar todos los archivos de cabeceras.
- sch: directorio con el esquemático de la placa universal en KiCad [33].
- src: directorio para ubicar todos los archivos fuentes.
- CMakeLists.txt: es el archivo principal que usa CMake para construir el proyecto.
- sdkconfig: este archivo contiene la configuración de todos los componentes del proyecto (incluido ESP-IDF).
- Doxyfile: archivo de configuración para generar la documentación a través de Doxygen.

A continuación se detallan los principales módulos de software desarrollados desde la perspectiva de su archivo de cabecera:

- adc.h: implementación del manejo de los ADCs para leer las tensiones y corrientes de los bobinados.
- app\_Comm.h: se utiliza para “parsear” los paquetes HTTP enviados y recibidos desde el servidor web.
- app\_error.h: se utiliza para definir un criterio de error común frente a las diferentes fallas del sistema.
- app\_fsm.h: máquina de estados finitos del controlador principal.
- app\_gpio.h: se utiliza para definir las diferentes funciones para el manejo de entradas-salidas de propósito general como por ejemplo los pulsadores, el comando de alimentación de bobinados, etc.
- app\_lcd.h: define las rutinas necesarias para escribir mensajes en el *display*.
- app\_printer.h: implementación del protocolo DPL y manejo del puerto RS-232.

- app\_WiFi.h: implementación de las diferentes rutinas para el manejo del protocolo Wi-Fi.
- http\_client.h: implementación de las diferentes rutinas para el manejo del protocolo HTTP.
- main.h: punto de entrada al firmware que inicializa todos los módulos de hardware.
- test\_status.h: define diferentes macros y tipos de datos utilizados para almacenar el estado de los ensayos.

Por otro lado, se utilizó Doxygen para documentar el código fuente [34].

### 3.2.3. Controlador de sistema

Este es el bloque más importante y su función principal es coordinar la interacción de los módulos restantes. Está basado en una máquina de estados finitos (FSM por sus siglas en inglés) que, en función de las variables monitoreadas, actúa sobre las controladas. En la figura 3.9 se puede ver dicha FSM.

Las funciones del bloque se detallan a continuación:

- Procesar el estado de los pulsadores Testear y Cancelar para iniciar y/o detener la secuencia de caracterización.
- Procesar el estado del pulsador Configurar para leer los umbrales de validación para el transformador en ensayo.
- Procesar los valores leídos de las tensiones y corrientes de los bobinados primario y secundario.
- Procesar el estado del *switch* de la tapa de seguridad.
- Generar el comando para alimentar los bobinados.
- Generar la información para mostrar en el *display* local.
- Enviar el estado de la medición al *buzzer* para generar las secuencias de sonidos adecuadas.
- Enviar o solicitar datos al servidor web.

En la figura 3.10 se muestra un diagrama simplificado del controlador. Los estados fueron enumerados para ayudar en la explicación.

En las siguientes secciones se explica en detalle cada estado y su interacción con los diferentes módulos del sistema. Cabe aclarar que no se abordan detalles tales como los motivos por los cuales falló la comunicación con la impresora o la comunicación Wi-Fi ya que estos son detallados en los capítulos posteriores. Solo se explica como los resultados de los diferentes bloques impactan sobre el funcionamiento del controlador principal.

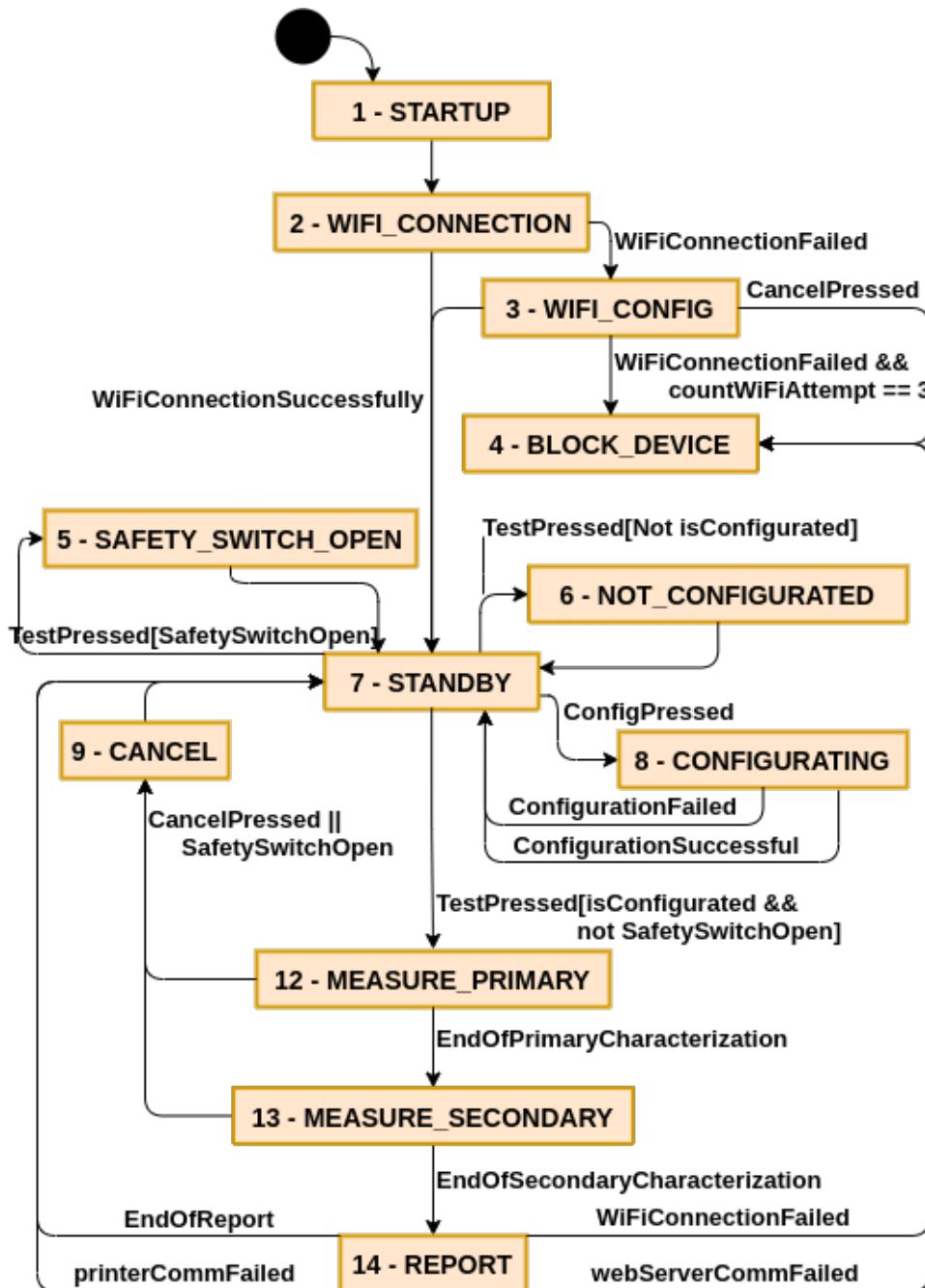


FIGURA 3.10. Diagrama simplificado del controlador del sistema.

Para una mejor explicación se divide a la FSM en diferentes etapas donde cada una agrupa algunos estados:

- Etapa de inicialización: estados 1, 2 y 3.
- Etapa de configuración: estados 6, 8, 10 y 11, estos dos últimos no se muestran en la figura 3.10 por claridad.
- Etapa de caracterización: estados 5, 9, 12, 13 y 14.
- Etapa de reporte: estado 14.

Los estados 7 (*STANDBY*) y 4 (*BLOCK\_DEVICE*) se consideran estados particulares y aparecen en todas o casi todas las etapas presentadas. Estos estados se consideran inicio y/o fin de las diferentes etapas.

El estado 14 corresponde al estado de reporte y para mayor claridad, el análisis de dicho estado se dividió en la etapa de caracterización y en la etapa de reporte. En la etapa de caracterización se considera que el reporte fue exitoso, es decir, se pudo imprimir la etiqueta y se pudo mandar la información al servidor web, mientras que en la etapa de reporte se consideran posibles fallas en estas acciones.

### Etapa de inicialización

En la figura 3.11 se muestra la sub-máquina de estado correspondiente a la etapa de inicialización.

Esta etapa se inicia cuando el equipo es energizado (salida de *reset*) y termina en el estado 7 (*STANDBY*) si el equipo fue exitoso al conectarse a Wi-Fi o en el estado 4 (*BLOCK\_DEVICE*) si los intentos de conexión fallaron.

Luego de la salida de *reset* del sistema y de inicializar todos los módulos de hardware se ingresa en el estado 1 (*STARTUP*). Este estado tiene como función inicializar cuestiones de la máquina de estados principal como la alimentación de bobinados, mostrar un mensaje de bienvenida en el *display* durante un tiempo fijo (*LCD\_MSG\_WAIT*) y limpiar la variable *isConfigurated*. Esta última se utiliza para indicar si el equipo fue configurado. Al iniciar el sistema el equipo no se encuentra configurado.

Luego de transcurrido el tiempo *LCD\_MSG\_WAIT* se transiciona al estado 2 (*WI-FI\_CONNECTION*). En este estado se leen los valores SSID y la contraseña desde la memoria no volátil del dispositivo y se intenta conectar a la red Wi-Fi configurada. En caso de fallar la conexión se genera el evento *WiFiConnectionFailed* y se transiciona hacia el estado 3 (*WIFI\_CONFIG*).

En el estado *WIFI\_CONFIG* se consulta si se desea reconfigurar las credenciales de Wi-Fi, para lo cual el operador puede acceder al pulsar Configurar o negarse al pulsar Cancelar. En caso de reconfigurar se utiliza la aplicación ESP-Touch vista en la sección 2.3.2, se realizan 3 intentos de reconexión y en caso de fallar nuevamente el equipo pasa al estado 4 (*BLOCK\_DEVICE*) y finaliza la secuencia de inicio.

En caso de lograr la conexión Wi-Fi sea en el estado 2 (*WI-FI\_CONNECTION*) o el pseudoestado 3 (*WIFI\_CONFIG*), el sistema pasa al estado 7 (*STANDBY*) y finaliza la secuencia de inicio.

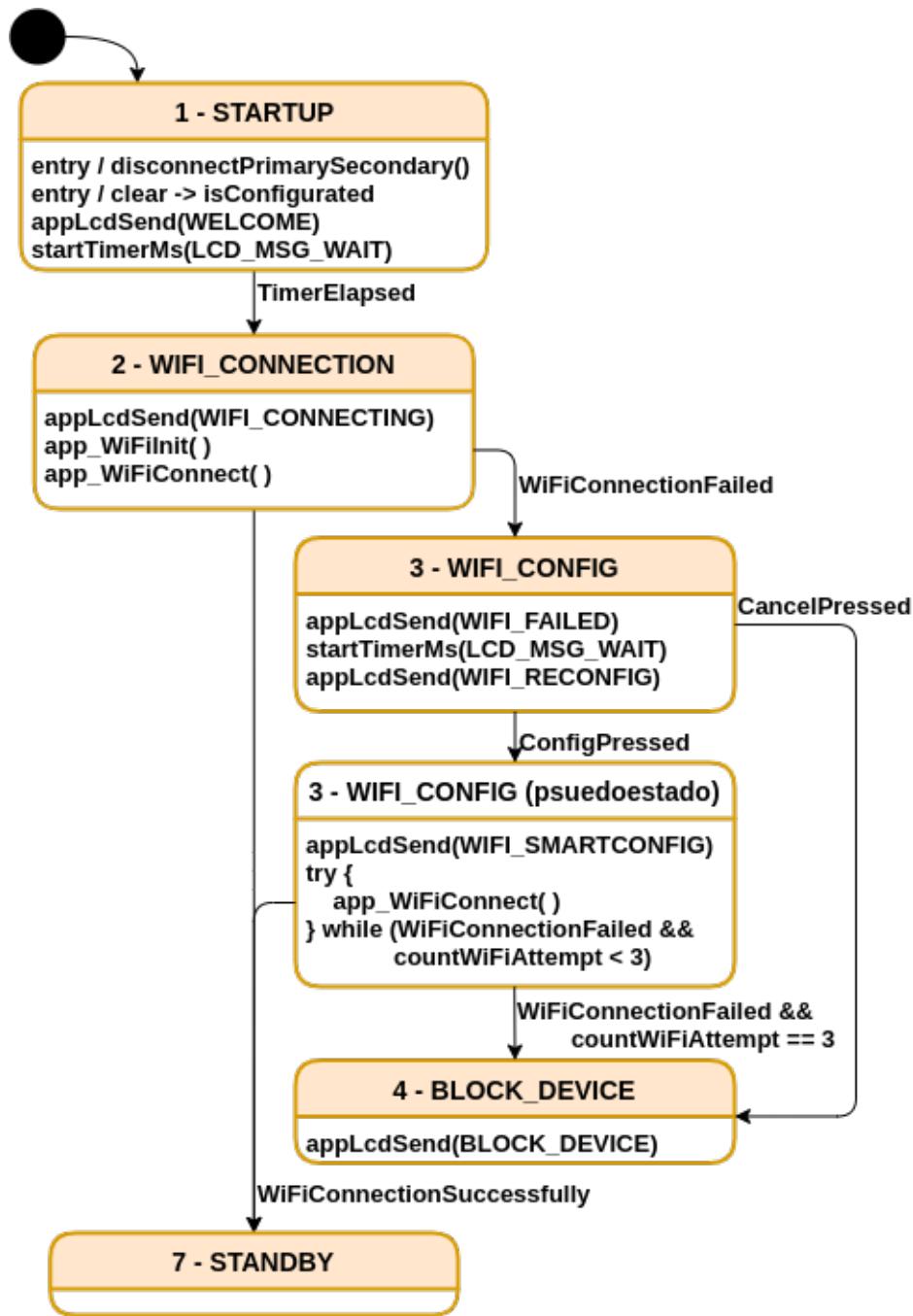


FIGURA 3.11. Etapa de inicialización.

### Etapa de configuración

En la figura 3.12 se muestra la sub-máquina de estados correspondiente a la etapa de configuración.

Luego de la etapa de inicialización se ingresa en la etapa de configuración. Esta etapa se inicia y finaliza en el estado 7 (*STANDBY*) y tiene dos funciones principales:

- Validar si el equipo fue configurado por medio de *isConfigurated* para permitir pasar a la etapa de caracterización.

- Pedir los datos de configuración al servidor web al pulsar Configurar y fijar el valor de *isConfigurated* acorde al resultado de dicha acción.

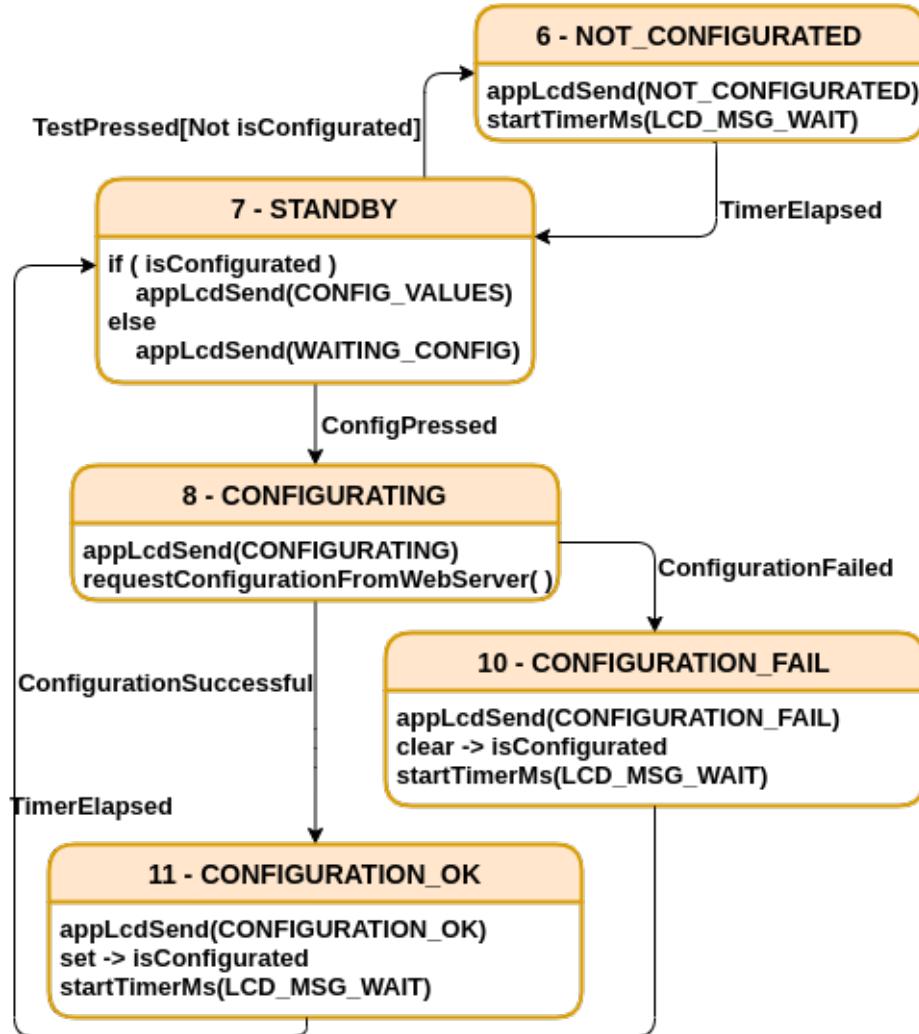


FIGURA 3.12. Etapa de configuración.

En el estado 7 (*STANDBY*) se muestra en el *display* si el equipo fue o no configurado previamente en base al valor de *isConfigurated*. Si el operario desea testear un transformador, para lo cual pulsa Testear, pero la variable *isConfigurated* es cero, el equipo pasa al estado 6 (*NOT\_CONFIGURED*), muestra un mensaje de equipo no configurado y vuelve al estado *STANDBY*.

Si el operario desea configurar el equipo debe pulsar Configurar, para lo cual se pasa del estado *STANDBY* al estado 8 (*CONFIGURING*). En este estado se solicitan los valores de configuración al servidor web desarrollado por el cliente. De aquí, se pueden generar dos eventos posibles *ConfigurationSuccessful* o *ConfigurationFailed* que dependen de la obtención de los datos con o sin errores desde el servidor web. En ambos casos se asigna el valor correcto a la variable *isConfigurated* y se muestra en el *display* el resultado.

### Etapa de caracterización

En la figura 3.13 se muestra la sub-máquina de estados correspondiente a la etapa de caracterización.

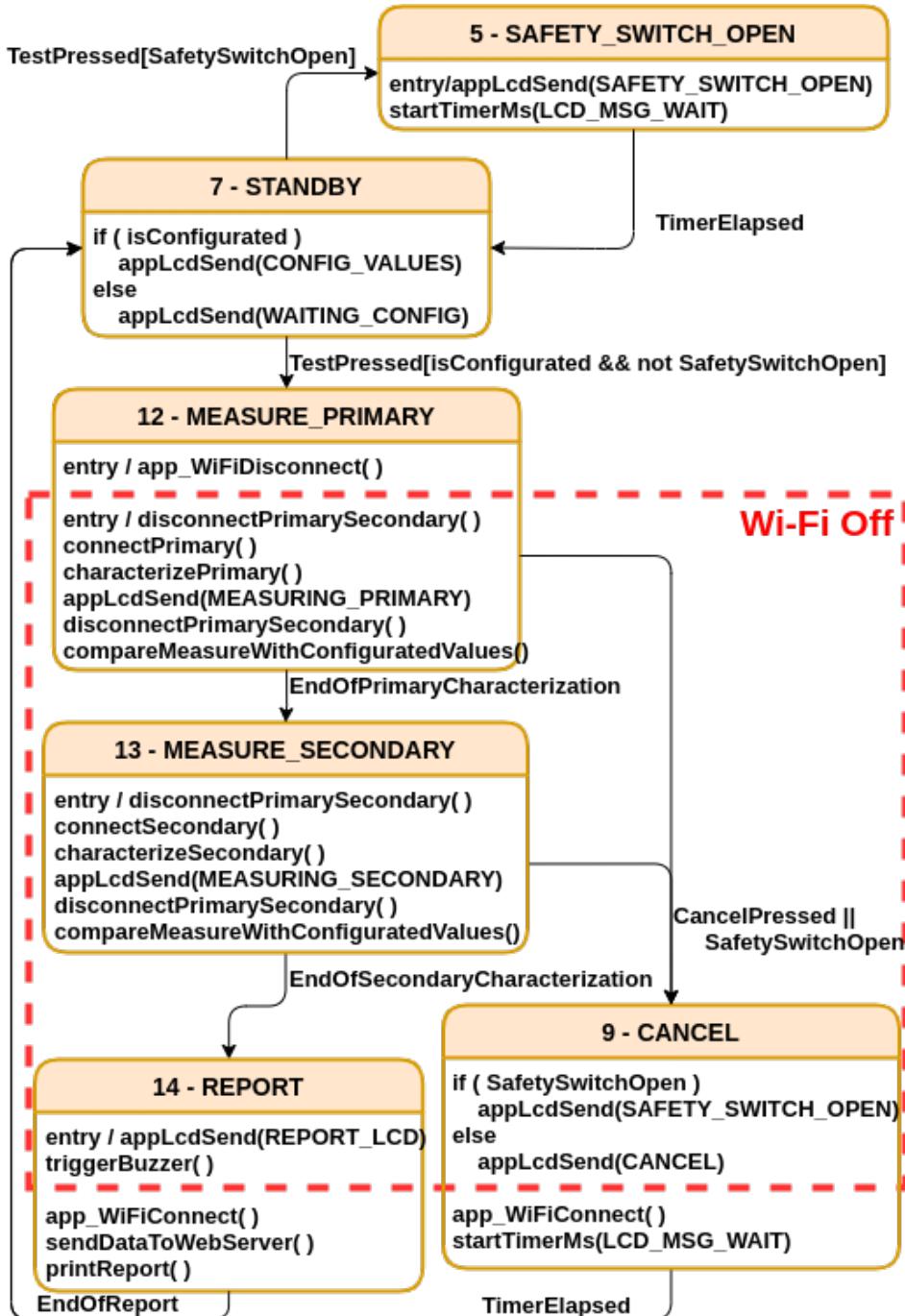


FIGURA 3.13. Etapa de caracterización.

Luego de la etapa de configuración se ingresa en la etapa de caracterización. Esta etapa se inicia y finaliza en el estado 7 (STANDBY) y tiene varias funciones:

- Iniciar y procesar los valores leídos de las tensiones y corrientes de los bobinados primario y secundario.

- Alimentar los bobinados.
- Determinar los resultados del ensayo para ser reportados en la etapa de reporte.
- Monitorear en todo momento el *switch* de la tapa de seguridad y evitar o cancelar el proceso de caracterización.

Al igual que en la etapa de configuración, en el estado 7 (*STANDBY*) se muestra en el *display* si el equipo fue o no configurado previamente. Se supone que para iniciar la etapa de caracterización el equipo fue configurado, de lo contrario, no se podrá avanzar en la caracterización (estado *NOT\_CONFIGURATED*).

Existen dos caminos posibles en la etapa de caracterización para salir del estado *STANDBY*, ambos son por medio del pulsador Testear, y la diferencia radica en el estado del *switch* de la tapa de seguridad (*SafetySwitchOpen*). Para poder iniciar la caracterización el *switch* debe estar cerrado, en caso contrario, el equipo pasa al estado 5 (*SAFETY\_SWITCH\_OPEN*), muestra un mensaje de tapa de seguridad abierta y vuelve al estado *STANDBY*.

Por otro lado, si al pulsar Testear el *switch* se encuentra cerrado la secuencia de caracterización comenzará normalmente. A continuación se pasa a los estados 12 (*MEASURE\_PRIMARY*) y 13 (*MEASURE\_SECONDARY*). Estos estados fueron simplificados por claridad en la figura. Las principales tareas del estado *MEASURE\_PRIMARY* se detallan a continuación en secuencia:

1. Desconectar el equipo de la red Wi-Fi.
2. Desenergizar ambos bobinados. Esto se realiza por seguridad ya que, en principio, deberían estar desenergizados.
3. Energizar el bobinado primario.
4. Llamar a las rutinas de medición de valor eficaz para obtener los valores de:
  - Tensión en bobinado primario.
  - Corriente que circula por el bobinado primario.
  - Tensión en bobinado secundario.
5. Mostrar los valores medidos. Esto es opcional, se puede elegir al inicio del sistema.
6. Desenergizar ambos bobinados ya que ha finalizado la caracterización. Con desenergizar el bobinado primario es suficiente, pero se opta siempre por desenergizar ambos bobinados por seguridad.
7. Comparar los valores medidos con los umbrales configurados previamente y generar el resultado de las comparaciones.

Al finalizar el estado *MEASURE\_PRIMARY* se pasa al estado *MEASURE\_SECONDARY*. Las principales funciones de este estado se listan a continuación en secuencia:

1. Desenergizar ambos bobinados. Esto se realiza por seguridad ya que, en principio, deberían estar desenergizados.
2. Energizar el bobinado secundario.
3. Llamar a las rutinas de medición de valor eficaz para obtener los valores de:

- Tensión en bobinado primario.
  - Tensión en bobinado secundario.
  - Corriente que circula por el bobinado secundario.
4. Mostrar los valores medidos. Esto es opcional, se puede elegir al inicio del sistema.
  5. Desenergizar ambos bobinados ya que ha finalizado la caracterización. Con desenergizar el bobinado secundario es suficiente, pero se opta siempre por desenergizar ambos bobinados por seguridad.
  6. Comparar los valores medidos con los umbrales configurados previamente y generar el resultado de las comparaciones.

Al finalizar los estados *MEASURE\_PRIMARY* y *MEASURE\_SECONDARY* se cuenta con el resultado de la caracterización, solo resta la etapa de reporte cuyo estado principal es el estado 14 (*REPORT*).

Como se puede observar en la figura 3.13 y en los pasos descritos la comunicación Wi-Fi se detiene en el momento de realizar la medición de los valores eficaces. De los ensayos realizados con el equipo se pudo notar que al medir con la comunicación Wi-Fi encendida, las mediciones no resultaban estables e inclusive se observaba un desplazamiento en ellas. Esto es un efecto que fue anticipado en el análisis de riesgo realizado en el plan de proyecto. Este inconveniente, introducido por el periférico Wi-Fi en las mediciones, fue subsanado al apagar el periférico mientras se mide y encenderlo al finalizar esta tarea.

Por último, el proceso de caracterización puede ser cancelado por dos motivos:

- Pulsar el pulsador Cancelar (*CancelPressed*).
- Si la tapa de seguridad se abre (*SafetySwitchOpen*).

Al cancelar la caracterización se pasa al estado 9 (*CANCEL*) y finalmente al estado *STANDBY*.

### **Etapa de reporte**

En la figura 3.14 se muestra la sub-máquina de estados correspondiente a la etapa de reporte.

Al finalizar los estados *MEASURE\_PRIMARY* y *MEASURE\_SECONDARY* se pasa al estado 14 (*REPORT*), el cual constituye la etapa de reporte.

Dentro de la etapa de reporte se realizan las siguientes acciones:

- Mostrar el resultado del ensayo en el *display*.
- Accionar el *buzzer* adecuadamente según el resultado.
- Reconectar a la red Wi-Fi.
- Enviar los resultados y los valores medidos al servidor web.
- Imprimir la etiqueta con los resultados y los valores medidos.

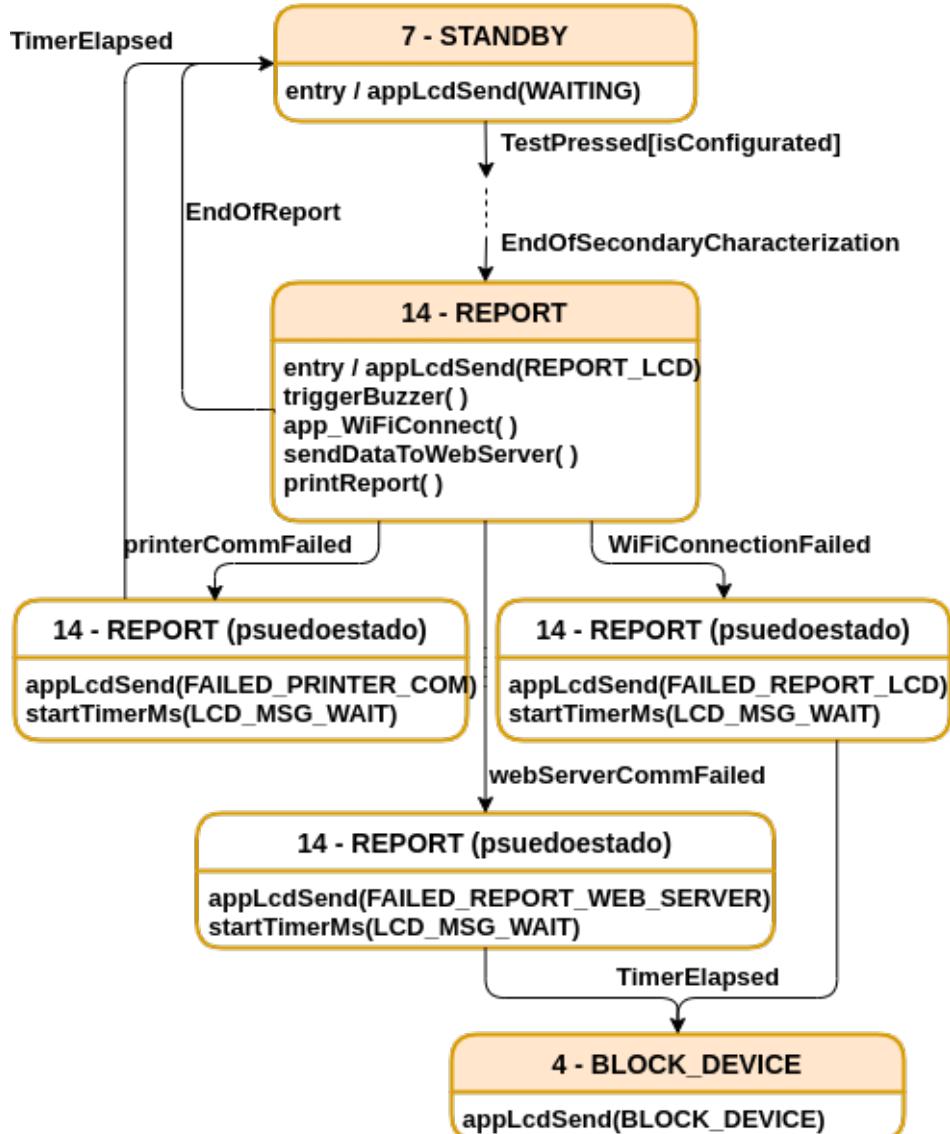


FIGURA 3.14. Etapa de reporte.

En el caso que alguno de los pasos anteriores fallen se transiciona a un pseudo-estado dentro del estado *REPORT* y se muestra la falla en el *display*. En caso de ser una falla grave que impide la comunicación de resultados al servidor web, se transiciona al estado *BLOCK\_DEVICE*.

### 3.2.4. Medición de valor eficaz

Los monitores de tensión y corriente alterna del bobinado primario y secundario son los bloques encargados de entregarle al controlador principal los valores RMS de dichas variables. Para tal fin, las salidas de los sensores de tensión y corriente presentados en las secciones 2.4 y 2.5 luego de pasar por un divisor resistivo acorde y un filtro pasa bajos (RC), son conectadas a cuatro canales del ADC1 del módulo ESP32-WROOM-32 como se muestra en la tabla 3.1.

Las rutinas encargadas de leer los valores de los canales del ADC1 y retornar dichos valores eficaces se encuentran en el archivo adc.h. En el código 3.1 se muestra el archivo de cabecera simplificado.

```

1 /**
2  * @brief Initialize ADC
3 *
4 */
5 void appAdcInit(void);
6
7 /**
8  * @brief Start a new RMS ADC conversion
9 *
10 * @param rms
11 *
12 * @note This function takes about 1.6 seg in processing the four ADC
13 *       channels
14 *       It reads AMOUNT_OF_CYCLES cycles sampling SAMPLES_IN_20MS in 20
15 *       ms for each channel
16 */
17 void appAdcStart(rms_t *rms);

```

CÓDIGO 3.1. Pseudocódigo del módulo adc.h.

En el archivo se definen dos funciones:

- appAdcInit que se utiliza para inicializar todo el hardware necesario para el uso del conversor analógico-digital.
- appAdcStart que es llamada desde el controlador principal cada vez que se desea iniciar una conversión. Esta función acepta un puntero a la estructura rms\_t para devolver los valores leídos.

Un detalle a destacar es que las funciones presentadas se documentaron por medio de Doxygen, esto es algo que se puede ver en los diferentes archivos de cabecera que se muestran a lo largo de la memoria.

En el pseudocódigo mostrado en el código 3.2 se observa la implementación de la función appAdcStart. Esta función utiliza los siguientes módulos del entorno de desarrollo ESP-IDF presentados en la sección 2.3.1:

- Conversor analógico-digital [35].
- *Inter-IC Sound (I2S)*: que configurado en el modo ADC/DAC proporciona un periférico DMA para ser usado con el ADC y/o DAC [36].

El código presentado está simplificado para mostrar su operación pero cabe destacar que, además de lo mostrado en el código 3.2, se utilizaron diferentes herramientas de FreeRTOS en la la función appAdcStart. Las colas para sincronizar el funcionamiento del DMA con el resto de la función son un ejemplo de ello.

```

1
2 static adc_t adc[ADC_CHANNELS];
3
4 void appAdcStart(rms_t *rms) {
5     int32_t s_rms;
6
7     // Habilitación del DMA
8     i2s_adc_enable(I2S_NUM_0);
9
10    // Barrido de los 4 canales del ADC1
11    for (adcIndex=0; adcIndex<ADC_CHANNELS-1; adcIndex++) {
12        // Lectura del canal propiamente dicha
13        i2s_read(I2S_NUM_0, buffer);
14
15        // Filtro digital de primer orden

```

```

16     firstOrderFilter(buffer);
17
18     // Cálculo de valor eficaz
19     adc[adcIndex].rms = getRMS(buffer);
20
21     // Calibración de la entrada
22     calibration(&adc[adcIndex].rms, adc[adcIndex].offset, adc[adcIndex]
23     .gain);
24
25     // Cambiar el canal a medir del ADC1
26     i2s_set_adc_mode(ADC_UNIT_1, adc[adcIndex].channel);
27
28     // Deshabilitar el DMA
29     i2s_adc_disable(I2S_NUM_0);
30 }
```

CÓDIGO 3.2. Pseudocódigo del módulo adc.c.

Al ingresar a la función appAdcStart se habilita el DMA por medio de la función i2s\_adc\_enable. El próximo paso es barrer los cuatro canales del ADC1 para la cual se utiliza un lazo de tipo *for*. Dentro del lazo la función i2s\_read muestrea el canal del ADC1 seleccionado. Dicha función fue configurada para leer 8 ciclos de la señal de entrada y tomar 128 muestras por cada ciclo, hasta que se realiza esta acción la función permanece bloqueada. Como se miden las variables de la red de energía eléctrica y su periodo es de 20 ms, da un tiempo de medición por canal de 160 ms, tal como se muestra en la ecuación 3.1.

$$T_{MED} = 8 * 20ms = 160ms \quad (3.1)$$

Y se obtienen 1024 muestras por canal como se puede apreciar en la ecuación 3.2.

$$N = 8 * 128 = 1024 \quad (3.2)$$

Por lo tanto, la función i2s\_read permanece bloqueada durante 160 ms y devuelve un puntero a un vector con 1024 puntos de la señal de entrada. Este vector es luego filtrado con un filtro digital de primer orden cuya estructura se muestra en la ecuación 3.3. Los valores de  $A_1$  y  $B_0$  se ajustaron convenientemente en función de la frecuencia de muestreo del sistema y la respuesta deseada del filtro.

$$y(n) = A_1 y(n-1) + B_0 x(n) \quad (3.3)$$

Luego del filtrado se procede a calcular el valor eficaz de los valores medidos por medio de la función getRMS. Se utilizó la ecuación 3.4 para el cálculo del valor eficaz de las muestras obtenidas donde CICLOS=8 y NCICLOS=128. Con el filtro digital y el promedio de 8 ciclos de la señal medida se obtiene un valor estable y ayuda a lidiar con las conexiones de la placa universal y las salidas de los módulos sensores.

$$rms = \frac{1}{CICLOS} \sum_{n=0}^{CICLOS-1} \sqrt{\frac{1}{N_{CICLOS}} \sum_{i=0}^{N_{CICLOS}-1} buffer[n][i] * buffer[n][i]} \quad (3.4)$$

Finalmente, se realiza una corrección lineal del valor obtenido, función calibration en el código, a partir de un desplazamiento (*offset*) y una ganancia (*gain*) preconfigurados. Se puede observar que cada uno de los pasos mencionados se realiza sobre cada canal independientemente, puntualmente la calibración de las señales, para la cual se cuenta con un juego de ganancias y desplazamientos independientes para cada canal.

### 3.2.5. Comunicación Wi-Fi

El módulo de comunicación Wi-Fi es el módulo más complejo del sistema. Este no solo debe ser capaz de controlar la configuración, conexión y desconexión del módulo a la red Wi-Fi, sino que, además, debe leer y escribir a memoria no volátil las credenciales de la red Wi-Fi y manejar el protocolo SmartConfig.

En la figura 3.15 se muestra un diagrama de flujo simplificado de las etapas seguidas para la gestión de la red Wi-Fi.

Las principales librerías del entorno ESP-IDF utilizadas para el desarrollo de este módulo son:

- *Non-volatile storage library* [37]: utilizada para leer y escribir las credenciales de Wi-Fi hacia y desde la memoria *flash*. Se tuvo el cuidado de validar los datos leídos para evitar errores en las librerías de Wi-Fi por leer datos corruptos desde la memoria.
- *Wi-Fi* [14].
- *SmartConfig*: utilizado en conjunto con la aplicación móvil ESP-Touch como se explica en la sección 2.3.2.

Para sincronizar las diferentes tareas se utilizó la librería de eventos *Event Loop Library* [38], la cual permite pasar por los diferentes estados de la comunicación y evitar condiciones de carrera. Por simplicidad, en el diagrama de flujo de la figura 3.15 se omiten estos eventos. Sin embargo, en la descripción posterior se nombrarán algunos de ellos para tener una mejor correlación con el trabajo realizado.

Para iniciar la conexión a la red Wi-Fi, el controlador principal debe llamar a la función `app_WiFiConnect` como se explicó en la sección 3.2.3. Una vez llamada dicha función ocurre la secuencia de la figura 3.15. El primer paso es leer la memoria no volátil en busca de las credenciales de Wi-Fi y en caso de obtenerlas sin error se procede a configurar el periférico en modo estación (*station mode*), configurar las credenciales en una estructura de configuración provista por la librería Wi-Fi y encender el periférico. El próximo paso es esperar por el evento `WIFI_CONNECTED` o el evento `WIFI_FAIL`. En caso de recibir este último se reintenta 5 veces para poder conectar. Si no se logra se retorna de la función `app_WiFiConnect` con el valor `WiFiConnectionFailed`. En caso de obtener el evento `WIFI_CONNECTED` en alguno de los intentos la función retorna con el valor `WiFiConnectionSuccessfully`.

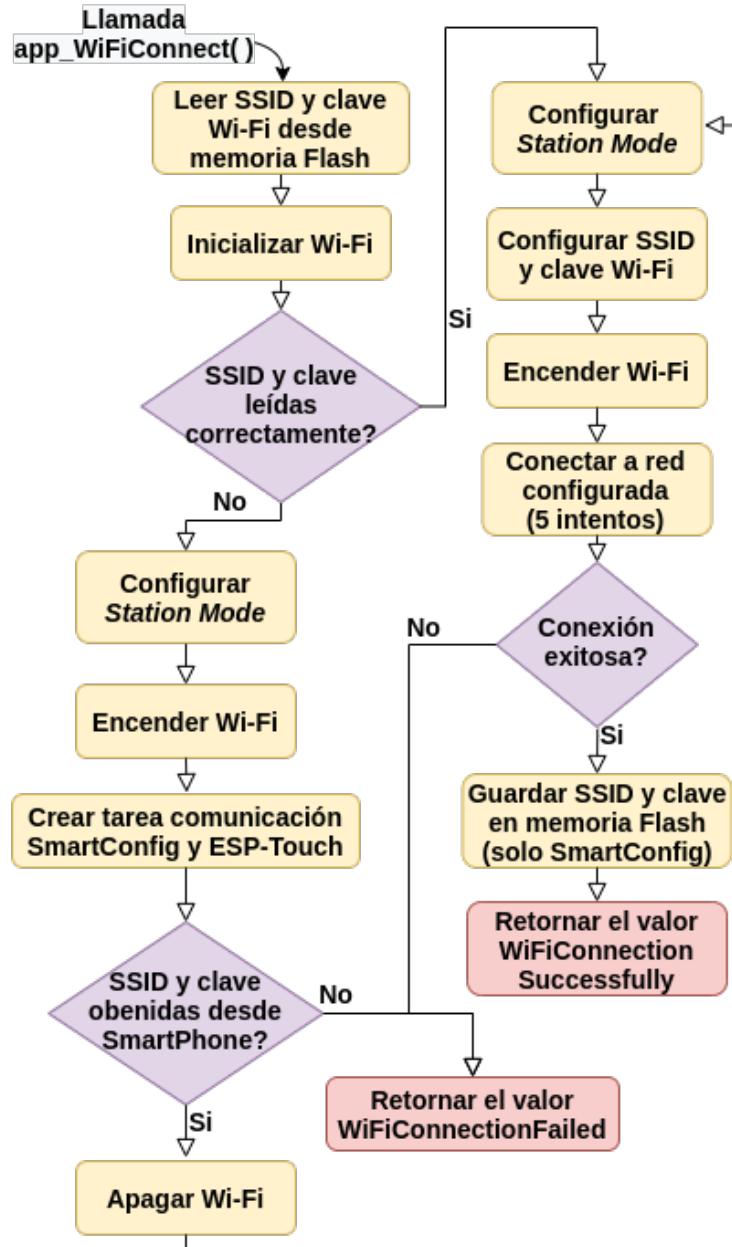


FIGURA 3.15. Secuencia de conexión a red Wi-Fi.

En caso de no tener las credenciales de Wi-Fi configuradas u obtener un error al intentar leerlas la función app\_WiFiConnect puede utilizar SmartConfig para intentar adquirirlas desde la aplicación móvil ESP-Touch. Para esto se crea una tarea de FreeRTOS para utilizar las funciones de la librería de SmartConfig. Dentro de la tarea se espera por el evento ESPTOUCH\_DONE que se genera cuando la aplicación ESP-Touch envía las credenciales. Luego de obtener las credenciales se procede a intentar conectar nuevamente por medio del procedimiento explicado en el párrafo anterior. La única diferencia en este caso es que si se logra conectar exitosamente a Wi-Fi, se guardan las nuevas credenciales en memoria no volátil para su posterior reutilización. Por otro lado, la tarea de FreeRTOS creada para administrar el protocolo SmartConfig se borra del sistema al finalizar el procedimiento ya que la acción de generar las credenciales de Wi-Fi es una tarea de un solo uso y carece de sentido tenerla corriendo todo el tiempo.

### 3.2.6. Obtención y envío de datos al webserver

Como se explicó en los capítulos introductorios, el cliente desarrolló un servidor web donde consultar los valores de comparación de tensiones y corrientes y a donde enviar los valores medidos y los resultados obtenidos.

La forma de comunicarse con el servidor web es a través de comandos GET y POST de HTTP. Por otro lado, la información a ser transmitida y/o recibida se procesa en el cuerpo de los comandos GET y POST en formato JSON.

Para recibir los datos de configuración se debe enviar el siguiente comando GET:

```
GET /TransformersTesterConfigs/Last http/1.1
Host: https://iris-test-api.azurewebsites.net/api
Content-Type: application/json
```

Y se obtiene una respuesta como la siguiente:

```
HTTP/1.1 200 OK
Content-Type: application/json
Server: Kestrel
{
    "id":4,
    "createDate":"2021-03-10T15:59:04",
    "code":"MPELETRAN-0023",
    "batchId":"20210310-1",
    "vinPrimaryMin":225.00,
    "voutSecondaryMin":14.00,
    "iPrimaryMin":15.00,
    "vinSecondaryMin":14.00,
    "voutPrimaryMin":210.00,
    "iSecondaryMin":100.00,
    "vinPrimaryMax":235.00,
    "voutSecondaryMax":17.00,
    "iPrimaryMax":70.00,
    "vinSecondaryMax":16.00,
    "voutPrimaryMax":230.00,
    "iSecondaryMax":400.00
}
```

A la comunicación con el servidor web y el procesamiento de los paquetes se lo dividió en dos capas de software:

- Capa HTTP (`http_client.h`): encargada de procesar los comandos GET y POST de HTTP.
- Capa de procesamiento de paquetes (`app_Comm.h`): encargada de tomar los datos enviados o recibidos de la capa HTTP y armar o desarmar (“parsear”) los paquetes JSON.

Para el desarrollo de la capa HTTP se utilizó la librería cliente HTTP del entorno de desarrollo ESP-IDF [39]. En el código 3.3 se muestra un pseudocódigo para la función GET. La implementación de la función POST es similar.

```

1 #include "esp_http_client.h"
2
3 #define GET_URL    "https://iris-test-api.azurewebsites.net/api/
4           TransformersTesterConfigs/Last"
5
6 esp_err_t get_http_config(char *buffer)
7 {
8     esp_http_client_config_t config = {
9         .url = GET_URL,
10    };
11
12 // Inicializar el cliente HTTP
13 esp_http_client_init(&config);
14
15 // Abrir conexión con el servidor
16 if ((err = esp_http_client_open(client, 0)) != ESP_OK) {
17     return (err);
18 }
19
20 // Armar encabezado método GET
21 esp_http_client_set_method(client, HTTP_METHOD_GET);
22 esp_http_client_set_header(client, "Content-Type", "application/json");
23
24 // Enviar paquete GET y capturar respuesta
25 read_len = esp_http_client_read(client, buffer, BUFFER_SIZE);
26 if (read_len <= 0) {
27     return (ESP_FAIL);
28 }
29
30 // Cerrar la conexión con el cliente HTTP
31 esp_http_client_close(client);
32
33 return (err);

```

CÓDIGO 3.3. Pseudocódigo función GET de HTTP.

En el caso de un comando GET los datos recibidos desde la capa HTTP son luego pasados a la capa de procesamiento de paquetes donde se procede a “parsearlos” y validarlos. Entre las rutinas de validación se encuentra el chequeo de los datos numéricos. En la capa de procesamiento los datos se guardan en una estructura de tipo configData\_t diseñada para tal fin. La estructura configData\_t permite el fácil acceso de los datos obtenidos del servidor web por parte del controlador principal. En el código 3.4 se muestra la jerarquía de estructuras desarrollada para la estructura configData\_t, aquí también se puede apreciar que está documentada con Doxygen.

```

1 /**
2  * @brief Parameter thresholds structure
3  *
4  */
5 typedef struct {
6     int32_t max;
7     int32_t min;
8 } parametersRange_t;
9
10 /**
11  * @brief Measured Parameters structure
12  *
13 */

```

```

14 typedef struct {
15     parametersRange_t Vinp;      /*!<Primary Voltage      */
16     parametersRange_t Voutp;     /*!<Primary Voltage      */
17     parametersRange_t Vins;      /*!<Secondary Voltage    */
18     parametersRange_t Vouts;     /*!<Secondary Voltage    */
19     parametersRange_t Ip;        /*!<Primary current      */
20     parametersRange_t Is;        /*!<Secondary current    */
21 } trafoParameters_t;
22
23 /**
24 * @brief Configuration data type
25 *
26 */
27 typedef struct {
28     uint32_t id;                /*!<Test Identification Number */
29     char batchId[BATCHID_LENGTH]; /*!<Transformer BatchId   */
30     char code[CODE_LENGTH];      /*!<Transformer code       */
31     trafoParameters_t trafoParameters; /*!<Measured Parameters structure*/
32 } configData_t;

```

CÓDIGO 3.4. Estructuras para el manejo de los datos recibidos.

### 3.2.7. Implementación del protocolo DPL

Entre las tareas que el controlador principal debe realizar en la etapa de reporte (sección 3.2.3) se encuentra la impresión de una etiqueta con los resultados del ensayo. Para ello se utilizó la impresora presentada en la sección 2.6 cuyo protocolo se conoce como DPL y fue introducido en la misma sección. En esta sección se explica la implementación de dicho protocolo.

El protocolo DPL fue implementado en el módulo app\_printer.c, en tanto que la capa física del protocolo fue resuelta con el módulo de hardware presentado en la sección 2.11. Para su manejo se utilizó la librería UART que se encuentra dentro de los controladores de periféricos provisto por el entorno ESP-IDF [13].

Cuando el controlador principal desea imprimir los resultados del ensayo debe llamar a la función *print*. Esta función implementa todos los comandos necesarios para utilizar el protocolo DPL y devuelve el resultado de la impresión. En el código 3.5 se muestran los valores devueltos por la función *print*.

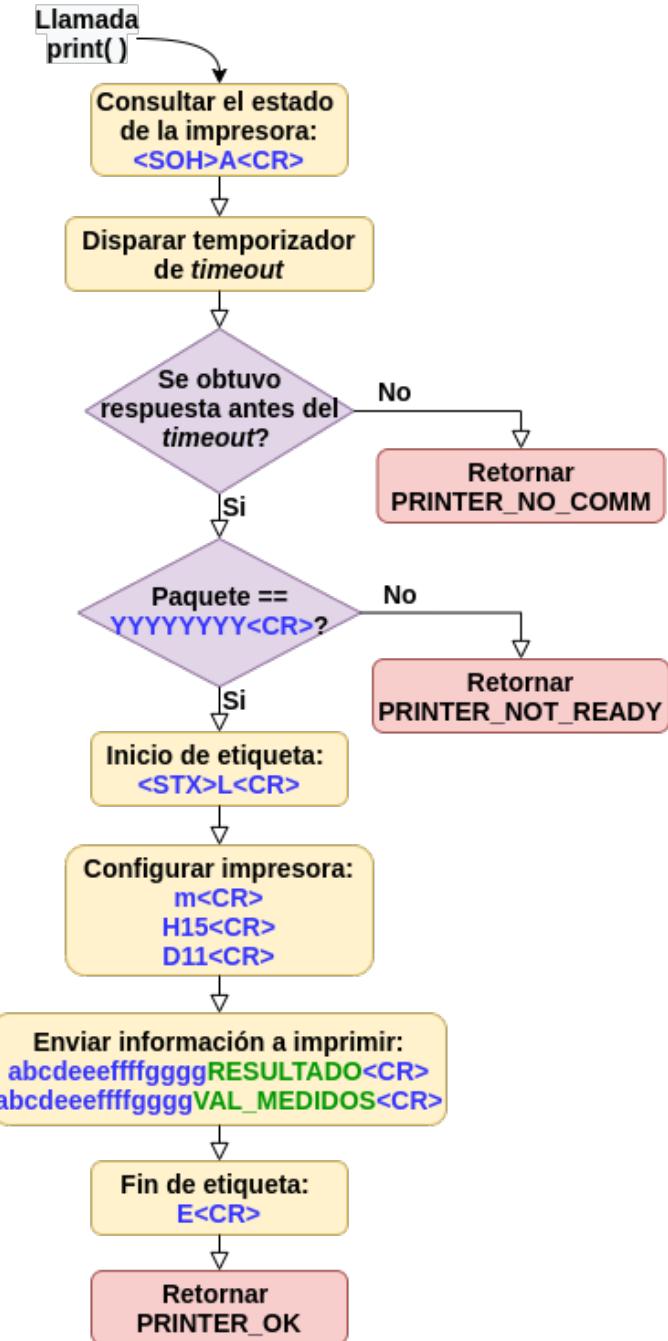
```

1 /**
2 * @brief Printer status
3 *
4 */
5 typedef enum {
6     PRINTER_NO_COMM,    /*!<Printer never respond      */
7     PRINTER_NOT_READY,  /*!<Printer is not ready, answer to
8                           command <SOH>A/r (Status request) */
9     PRINTER_READY,      /*!<Printer ready to print      */
10    PRINTER_OK,         /*!<The print command was successful */
11 } printerStatus_t;

```

CÓDIGO 3.5. Prototipo función *print*.

En la figura 3.16 se muestra el diagrama de flujo de la función *print*. Los comandos a enviar y la respuesta de la impresora se resaltan en color azul, mientras que el contenido de la etiqueta (resultado obtenido del ensayo y valores medidos) se resalta en verde.

FIGURA 3.16. Diagrama de flujo función de la *print*.

La primera acción a realizar al llamar la función `print` es verificar el estado de la impresora. Para ello se envía el comando inmediato `<SOH>A<CR>` y a su vez, se dispara un temporizador de espera (`timeout`). Si el temporizador de espera llega a su valor de temporización antes que la impresora haya respondido, la función retorna un error de comunicación con la impresora (`PRINTER_NO_COMM`). En caso de recibir una respuesta en el tiempo estipulado, esta es analizada y si es igual a la cadena “`YYYYYYYY<CR>`” significa que la impresora está en condiciones de imprimir. Por otro lado, en caso de recibir algún carácter ‘N’ dentro de la trama anterior significa que la impresora no está disponible y se retorna de la función `print` con un estado de error `PRINTER_NOT_READY`.

En caso que la impresora esté en condiciones de imprimir (PRINTER\_READY) se pasa a enviar el comando <STX>L<CR> para iniciar la impresión de la etiqueta propiamente dicha. Después de este, se envían los siguientes comandos de configuración propios de la etiqueta en cuestión:

- m<CR>: indica que la etiqueta utiliza unidades internacionales.
- H15<CR>: fija la temperatura del cabezal de impresión.
- D11<CR>: fija el tamaño del punto de impresión.

Una vez configurada la impresora para la etiqueta en particular se procede a enviar la información a imprimir por medio del formato presentado en la tabla 2.3. En la figura se indican genéricamente los caracteres “abcdeeffffgggg” ya que estos dependen de cada línea que se quiera imprimir (rotación del texto, tipo de fuente, ubicación del texto, etc). En la misma línea y luego de los caracteres mencionados se encuentra el dato a imprimir que depende del ensayo (RESULTADO y VAL\_MEDIDOS).

Por último, se envía el comando E<CR> que le indica a la impresora que se finalizó la carga de la etiqueta y se puede proceder a su impresión. Si se llega al final de este proceso la función *print* devuelve PRINTER\_OK que significa que se pudo imprimir con éxito.

### 3.2.8. Interfaz de usuario

La interfaz local de usuario está formada por los siguientes elementos:

- Pulsadores Testear, Configurar y Cancelar.
- *Buzzer*.
- *Display* alfanumérico de 20 caracteres por 4 líneas.

Para trabajar con todos estos módulos se utilizó la librería GPIO que se encuentra dentro de los controladores de periféricos provisto por el entorno ESP-IDF [13].

Para el procesamiento de los pulsadores se desarrolló una función para cada uno. Estas funciones deben ser encuestadas (*pulling*) periódicamente para saber el estado de los pulsadores. En el código 3.6 se muestra el prototipo para el pulsador Cancelar. Adicionalmente, se incorporaron rutinas antirebote (*debouncing*) para todos los pulsadores.

```

1 /**
2  * @brief Check if the cancel button was pressed
3  *
4  * @return true
5  * @return false
6 */
7 bool isCancelPressed( void );

```

CÓDIGO 3.6. Pseudocódigo del módulo adc.c.

En caso del accionamiento del *buzzer* se deben generar 2 secuencias según el requerimiento 3 de la sección 2.2.5, para lo cual se utiliza un temporizador de hardware. Para la implementación del temporizador se usó la librería de temporizadores provista por el entorno ESP-IDF dentro de los controladores de periféricos [13].

Por último, para el *display* se tomó como base la librería sAPI [40] que posee un módulo de software para utilizar el controlador HD44780. El código debió ser portado para funcionar en el entorno ESP-IDF. Además del trabajo anterior, se trabajó en mejorar la librería de la sAPI por medio del agregado de varias estructuras de software que permiten inicializar el controlador del *display* de una manera más eficiente.



## Capítulo 4

# Ensayos y resultados

En este capítulo se presentan los ensayos realizados al trabajo y los resultados obtenidos. Inicialmente, se introducen los ensayos realizados sobre el hardware con un mínimo de bloques de software. Luego, se detallan diferentes ensayos de integración a través del uso de técnicas de *testing* de máquinas de estados finitos.

### 4.1. Pruebas funcionales de hardware

Las pruebas de hardware se dividieron en tres etapas:

1. Ensayos sobre *protoboard*.
2. Primer ensayo de integración, donde los módulos fueron montados sobre una base de madera.
3. Ensayo final de integración con los elementos montados en los gabinetes.

En la figura 4.1 se muestra el banco de pruebas para el sensor de tensión, el *display* y el módulo RS-232 utilizados en los ensayos sobre *protoboard*.

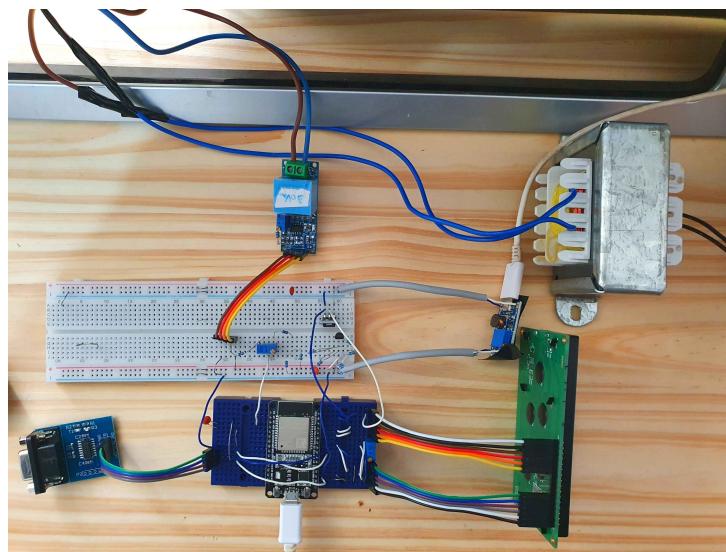


FIGURA 4.1. Ensayos sobre *protoboard*.

En los ensayos sobre *protoboard* se realizaron pruebas sobre los módulos individuales con bloques de firmware reducidos. Las pruebas principales se detallan a continuación:

1. Pruebas de los módulos sensores de tensión y corriente.
2. Pruebas del *display*.
3. Pruebas sobre la interfaz RS-232 utilizando un terminal.

Para las pruebas sobre los módulos sensores de tensión y corriente se utilizaron los siguientes instrumentos:

- Multímetro. Marca: Pro'sKit, modelo: MT-1232 [41].
- Osciloscopio. Marca: OWON, modelo: VDS3102 [42].

A partir de estos instrumentos se realizaron mediciones para constatar la exactitud y repetitividad de los módulos sensores, así como para ajustar los potenciómetros y entregar tensiones acorde para las entradas del ADC del microcontrolador. A modo de ejemplo, en la figura 4.2 se muestra una captura de pantalla de la tensión entregada por el módulo sensor de corriente para el bobinado secundario.

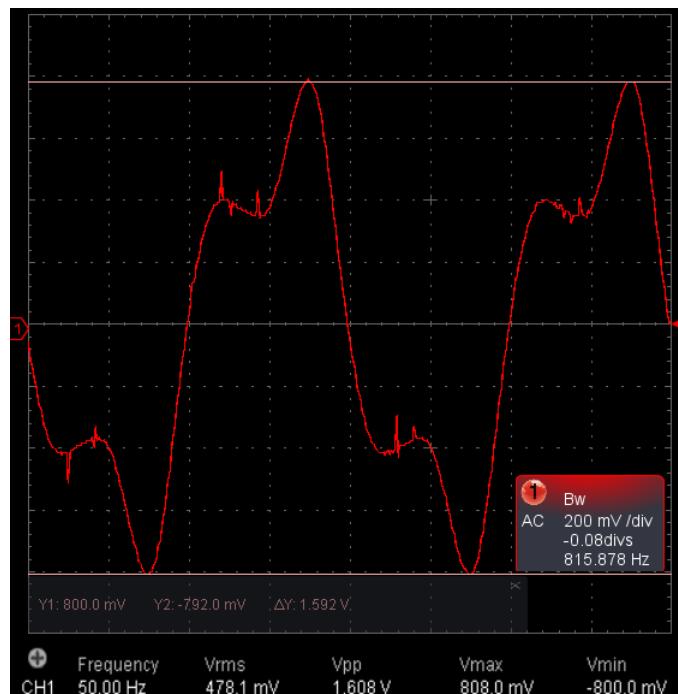


FIGURA 4.2. Medición de corriente en el bobinado secundario.

Luego de validar los módulos de hardware individualmente sobre el *protoboard* se procedió a montarlos sobre una base de madera y a construir la placa universal. Esta nueva etapa permitió comenzar a trabajar en las pruebas de integración sin necesidad de contar con los gabinetes totalmente ensamblados. Se decidió realizar esta etapa intermedia porque los ensayos en *protoboard* no eran aptos para la gran cantidad de módulos a conectar y, además, representaba un riesgo grande ya que varios módulos están conectados a 220 V<sub>RMS</sub>. En la figura 4.3 se observa la base de madera con varios módulos montados sobre ella.

En esta etapa se realizaron las siguientes pruebas:

1. Pruebas del módulo Wi-Fi. Se armaron rutinas básicas de conexión y desconexión y a través de un *ping* a la IP obtenida por el módulo, se verificó la correcta operación.

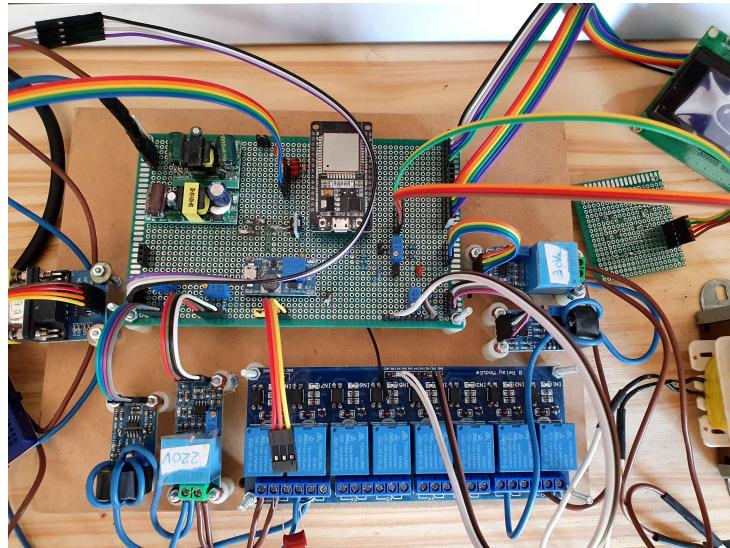


FIGURA 4.3. Primera prueba de integración.

2. Pruebas de las mediciones analógicas. Con la inclusión de la placa universal como interfaz entre los módulos sensores y el kit se procedió a verificar la lectura de los ADCs dentro del kit.
3. Pruebas con una impresora de un modelo similar a la adquirida finalmente. Esta impresora fue prestada por el cliente para comprobar la factibilidad de la implementación del protocolo DPL.

Con respecto a las entradas analógicas, se verificó que el período de muestreo fijado sea el esperado. Luego se evalúo el ruido de la señal digitalizada y se decidió implementar el filtro digital explicado en la sección 3.2.4. Para verificar el filtrado se procedió a leer el *buffer* de 1024 muestras obtenido del DMA y a leer el mismo *buffer* luego de pasarlo por el filtro digital. En la figura 4.4 se muestra la señal antes y después del filtro y se aprecia la mejora debido al filtrado.

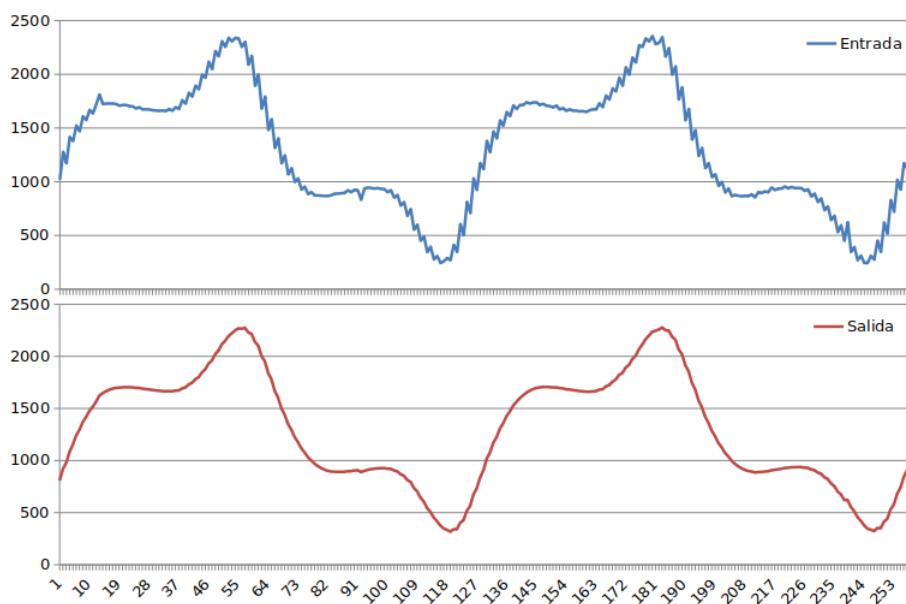


FIGURA 4.4. Filtro digital aplicado a la medición de corriente .

## 4.2. Ensayos funcionales de integración

Para los ensayos de integración, se decidió utilizar la metodología *State transition testing* (STT) vista en la asignatura Testing de Software Embebido [43]. La metodología utilizada establece pasos sistemáticos para las pruebas de sistemas cuya funcionalidad depende de estados, de forma tal de probar todos los caminos posibles y evitar dejar estados o condiciones sin cubrir. Para cada evento de entrada se debe verificar que:

1. Se ejecutan las salidas correctas.
2. El sistema cambia al estado correcto.

Se tomó la decisión de utilizar esta metodología debido a que el equipo diseñado se comanda por el controlador principal, el cual está construido sobre una máquina de estados finitos. Basado en lo anterior, tener una buena cobertura de dicha máquina de estados asegura una buena cobertura del sistema general.

Para implementar la metodología propuesta, se tomaron las sub-máquinas de estados presentadas en la sección 3.2.3. Estas fueron definidas para las etapas de inicialización, de configuración, de caracterización y de reporte. El primer paso fue armar un árbol de transiciones para cada una de ellas, para luego armar las tablas con los casos de pruebas. En el árbol de transiciones, las transacciones se marcan con un número en la línea de transición entre estados. Este número es luego referenciado como ID en la primera columna de las tablas de casos de pruebas. La segunda columna corresponde a las entradas esperadas por parte de la persona encargada de la prueba. En caso de no requerir entrada, porque la transición de estado ocurre en forma automática, se coloca un guion '-' en dicha columna.

Por otro lado, como salidas se tiene el *display*, lo enviado o recibido desde el servidor web, el sonido emitido por el *buzzer* y la etiqueta impresa por la impresora. En cada paso se verifica que dichas interfaces respondan como se espera.

A su vez, se probaron las secuencias definidas por los árboles de transiciones y se validó que dicho comportamiento es consistente con los requerimientos funcionales del sistema presentados en el capítulo 2.

Para los ensayos que se presentan se midieron las siguientes variables:

- Tensión en bobinado primario.
- Corriente que circula por el bobinado primario.
- Tensión en bobinado secundario.
- Corriente que circula por el bobinado secundario.

En la figura 4.5 y 4.6 se muestran los bancos de pruebas para los bobinados primario y secundario respectivamente. Se puede notar que la medición de corriente carece de sentido cuando el bobinado en cuestión está abierto.

En la tabla 4.1 se muestran las convenciones de nombres utilizadas para referenciar los valores medidos de las figuras 4.5 y 4.6 en las interfaces del sistema. En la primera columna de la tabla se muestran los valores medidos y en las columnas subsiguientes como estos son referenciados en el *display*, en el servidor web y en la etiqueta impresa.

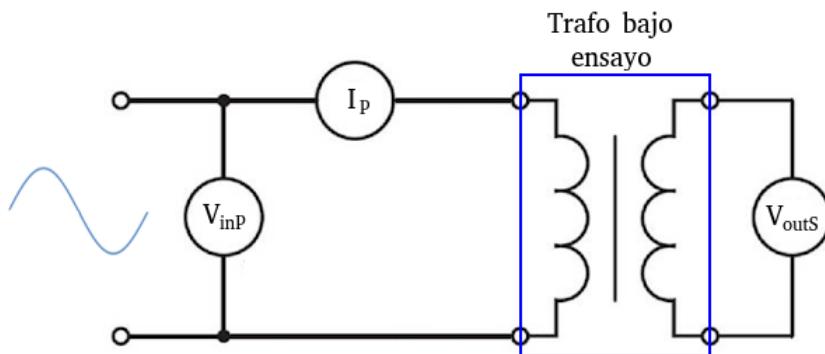


FIGURA 4.5. Valores medidos en el ensayo de bobinado primario.

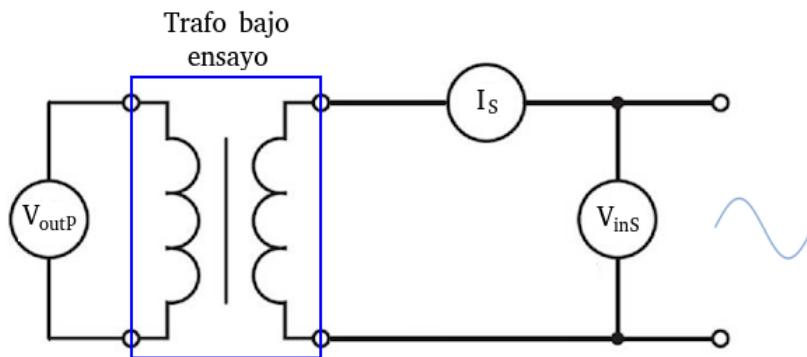


FIGURA 4.6. Valores medidos en el ensayo de bobinado secundario.

TABLA 4.1. Referencia de valores medidos en el *display*, el servidor web y la etiqueta impresa.

Variable	<i>Display</i>	Servidor web	Etiqueta
$V_{inP}$ [V]	-	vinPrimary	VL Se muestra solo si el transformador es rechazado
$I_P$ [mA]	Ip	iPrimary	IP
$V_{outS}$ [V]	Vs	voutSecondary	VS
$V_{inS}$ [V]	-	vinSecondary	-
$V_{outP}$ [V]	-	voutPrimary	-
$I_S$ [mA]	Is	iSecondary	IS

Se puede notar que no todos los valores medidos son mostrados en todas las interfaces. Esto último se debe a una restricción de espacio físico en el *display* y la etiqueta.

#### 4.2.1. Pruebas de la etapa de inicialización

Para la etapa de inicialización se armó el árbol de transiciones mostrado en la figura 4.7.

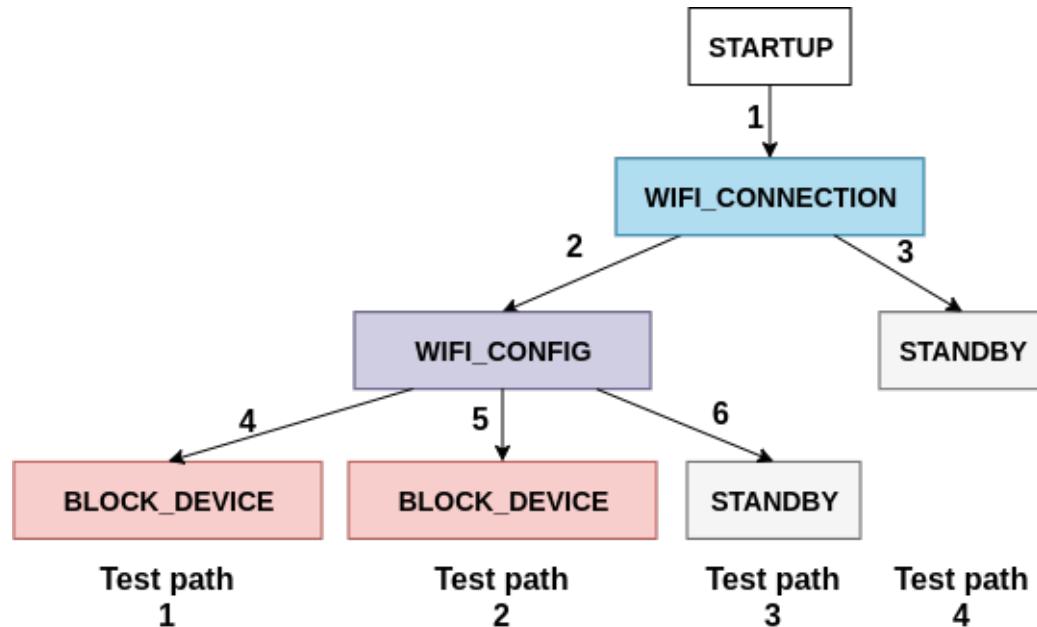


FIGURA 4.7. Árbol de transiciones: etapa de inicialización.

A partir del árbol generado se obtuvieron cuatro caminos a verificar: *test path* 1 a 4. De estos caminos se armaron las tablas 4.2 a 4.5 con los casos de pruebas.

Para las pruebas de inicialización se debe utilizar un equipo sin ningún dato de configuración cargado, de forma tal de pasar por todos los pasos del árbol de transiciones.

Finalmente, en los casos en que el equipo queda bloqueado, *test path* 1 y 2, se verificó que este no responde a ningún pulsador.

#### Prueba del *test path* 1

Condiciones iniciales:

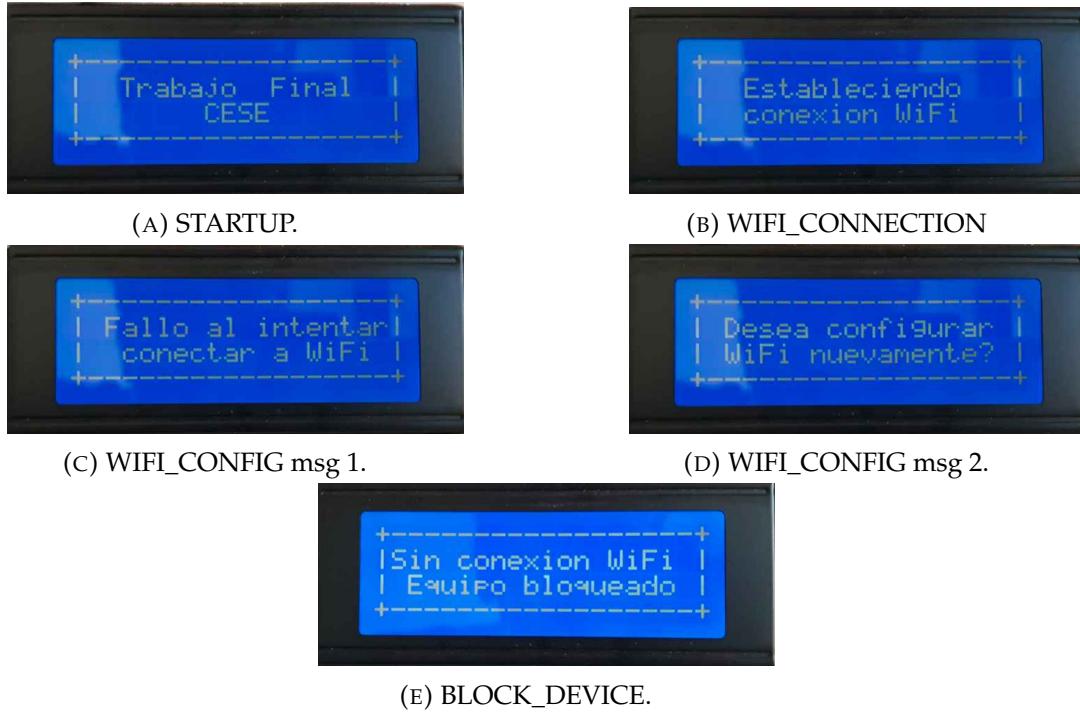
1. Equipo desenergizado.
2. Impresora encendida y conectada.

En la tabla 4.2 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 1.

TABLA 4.2. Casos de pruebas para el *test path* 1.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Encender el equipo	Display: mensaje de bienvenida Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STARTUP
1	-	Display: "Estableciendo conexión WiFi" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONNECTION
2	-	Display: "Fallo al intentar conectar a WiFi" "Desea configurar WiFi nuevamente?" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONFIG
4	Pulsar Cancelar	Display: "Sin conexión WiFi Equipo bloqueado" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	BLOCK_DEVICE

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.8 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

FIGURA 4.8. Resultado del *test path* 1.

### Prueba del *test path* 2

Condiciones iniciales:

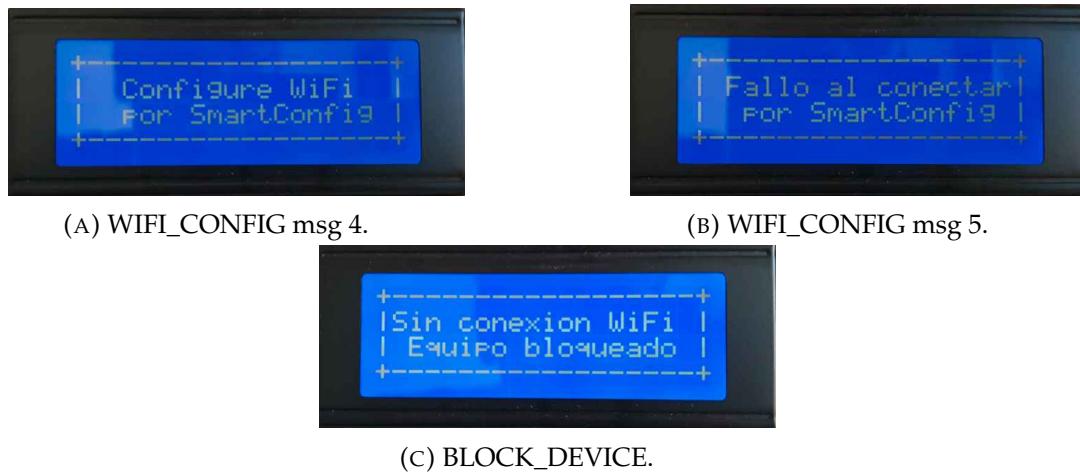
1. Equipo desenergizado.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Teléfono móvil con la aplicación ESP-Touch instalada.

En la tabla 4.3 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 2.

TABLA 4.3. Casos de pruebas para el *test path* 2.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Encender el equipo	Display: mensaje de bienvenida Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STARTUP
1	-	Display: "Estableciendo conexión WiFi" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONNECTION
2	-	Display: "Fallo al intentar conectar a WiFi" "Desea configurar WiFi nuevamente?" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONFIG
-	Pulsar Configurar	Display: "Configure WiFi por SmartConfig" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONFIG pseudoestado
5	Insertar datos erróneos en ESP-Touch	Display: "Fallo al conectar por SmartConfig" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	BLOCK_DEVICE

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.9 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso. Se omiten las capturas de los primeros tres pasos ya que son iguales a las del *test path* 1.

FIGURA 4.9. Resultado del *test path* 2.

En la figura 4.10 se muestra una captura de pantalla de la aplicación ESP-Touch donde se observa la falla al intentar transferir las credenciales de Wi-Fi al equipo.

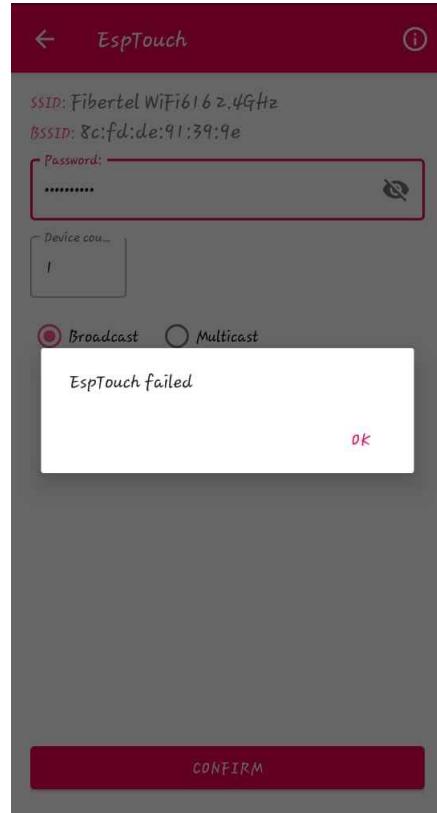


FIGURA 4.10. Respuesta de la aplicación ESP-Touch.

### Prueba del *test path* 3

Condiciones iniciales:

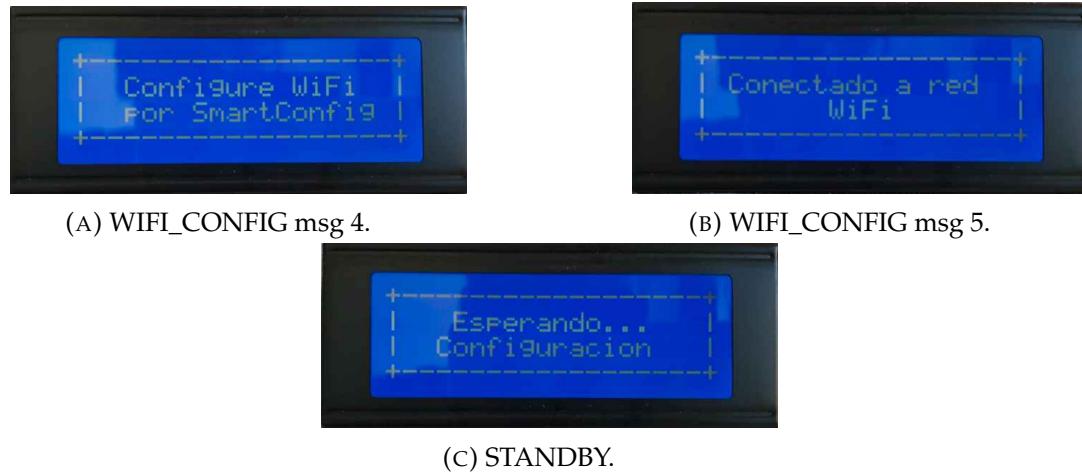
1. Equipo desenergizado.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Teléfono móvil con aplicación ESP-Touch instalada.

En la tabla 4.4 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 3.

TABLA 4.4. Casos de pruebas para el *test path* 3.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Encender el equipo	<i>Display</i> : mensaje de bienvenida <i>Buzzer</i> : sin salida <i>Impresora</i> : sin salida	STARTUP
1	-	<i>Display</i> : "Estableciendo conexión WiFi" <i>Buzzer</i> : sin salida <i>Impresora</i> : sin salida	WIFI_CONNECTION
2	-	<i>Display</i> : "Fallo al intentar conectar a WiFi" "Desea configurar WiFi nuevamente?" <i>Buzzer</i> : sin salida <i>Impresora</i> : sin salida	WIFI_CONFIG
-	Pulsar Configurar	<i>Display</i> : "Configure WiFi por SmartConfig" <i>Buzzer</i> : sin salida <i>Impresora</i> : sin salida	WIFI_CONFIG pseudoestado
6	Insertar los datos correctos en ESP-Touch	<i>Display</i> : "Conectado a red WiFi" <i>Buzzer</i> : sin salida <i>Impresora</i> : sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.11 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso. Al igual que en la figura anterior se omiten los primeros tres pasos.

FIGURA 4.11. Resultado del *test path* 3.

En la figura 4.12 se muestra una captura de pantalla de la aplicación ESP-Touch donde se observa la conexión exitosa a la red Wi-Fi y la IP asignada al equipo en la red. Finalmente, en la figura 4.13 se muestra que al conectarse el equipo a la red Wi-Fi, este responde al pedido de *ping* desde el ordenador a la IP indicada por la aplicación ESP-Touch.



FIGURA 4.12. Respuesta de la aplicación ESP-Touch.

```
C:\ Administrador: C:\Windows\system32\cmd.exe
C:\Users\Cristian> ping 192.168.0.117 -t

Haciendo ping a 192.168.0.117 con 32 bytes de datos:
Respuesta desde 192.168.0.152: Host de destino inaccesible.
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=239ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=109ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=121ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=33ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=54ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=82ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=102ms TTL=255
Respuesta desde 192.168.0.117: bytes=32 tiempo=130ms TTL=255
```

FIGURA 4.13. Ping desde la consola a la IP devuelta por ESP-Touch.

### Prueba del *test path* 4

Condiciones iniciales:

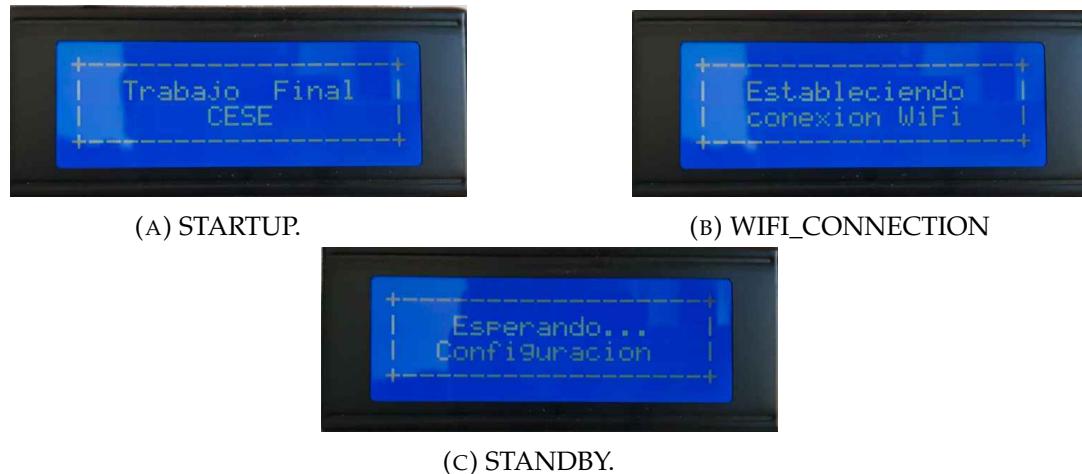
1. Equipo desenergizado.
2. Impresora encendida y conectada.

En la tabla 4.5 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 4.

TABLA 4.5. Casos de pruebas para el *test path* 4.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Encender el equipo	Display: mensaje de bienvenida Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STARTUP
1	-	Display: "Estableciendo conexión WiFi" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	WIFI_CONNECTION
3	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.14 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso. En este caso el equipo no requiere interacción con el operador ya que las credenciales de Wi-Fi fueron correctamente configuradas en el paso anterior y se guardaron en la memoria no volátil del equipo.

FIGURA 4.14. Resultado del *test path* 4.

#### 4.2.2. Pruebas de la etapa de configuración

Para la etapa de configuración se armó el árbol de transiciones mostrado en la figura 4.15. A partir de este se obtuvieron tres caminos a verificar: *test path* 5 a 7, de los cuales surgen las tablas 4.6 a 4.8 con los casos de pruebas.

Para las pruebas de configuración se parte siempre del estado STANDBY, por lo tanto, se tiene que superar el *test path* 4 del estado de inicialización para poder comenzar las pruebas de esta etapa.

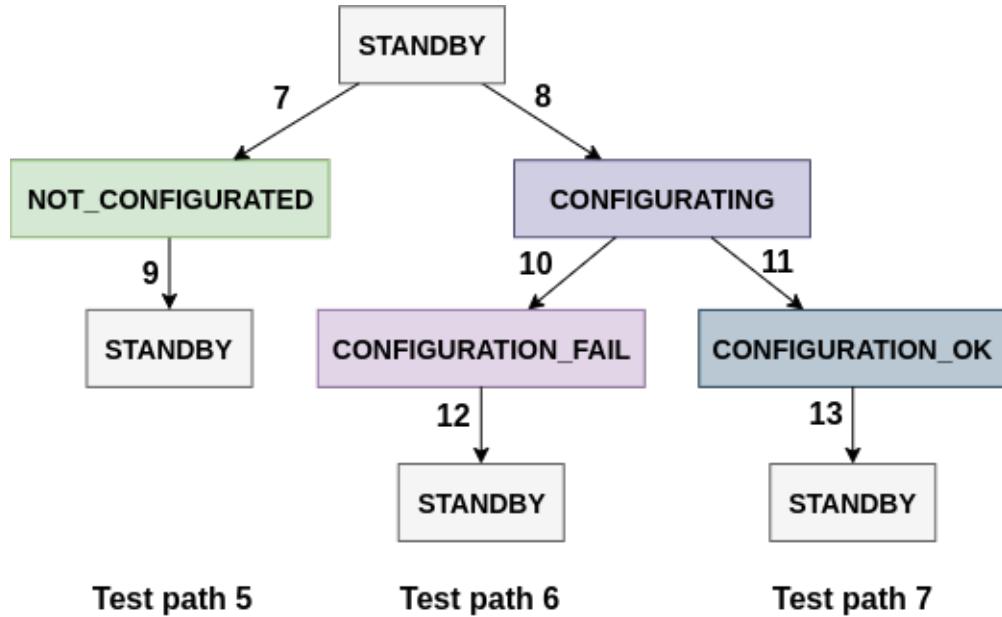


FIGURA 4.15. Árbol de transiciones: etapa de configuración.

A partir de estos ensayos se pudieron validar los siguientes requerimientos:

- El dispositivo debe permitir que se configuren los umbrales mínimos y máximos para los parámetros medidos.
- Los valores a configurar deben ser adquiridos solo por Wi-Fi, no se admite configuración local por teclado.
- El dispositivo debe generar un comando GET de HTTP a un servidor web para obtener los datos del ensayo.

#### Prueba del *test path* 5

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path* 4 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.

En la tabla 4.6 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 5.

TABLA 4.6. Casos de pruebas para el *test path* 5.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY
7	Pulsar Testear	Display: "Equipo no configurado" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	NOT_CONFIGURED
9	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.16 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

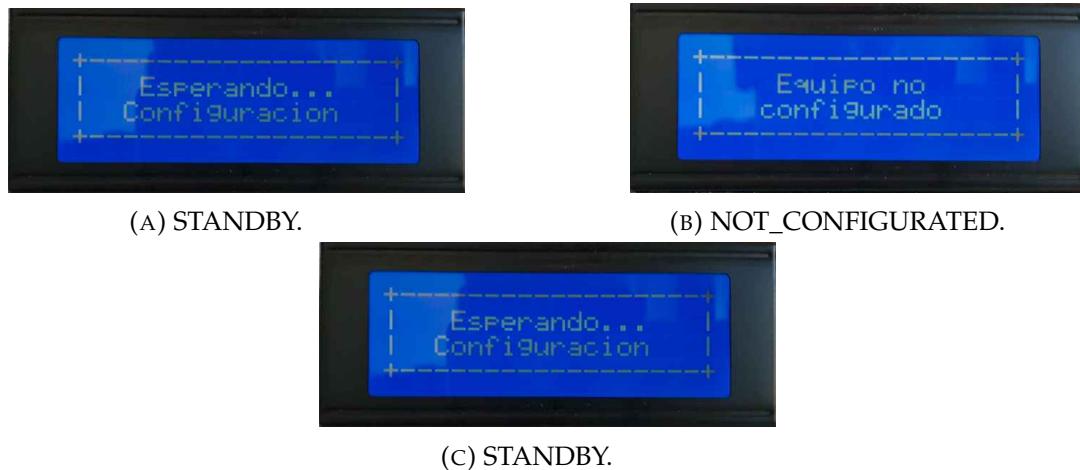


FIGURA 4.16. Resultado del *test path* 5.

### Prueba del *test path* 6

Condiciones iniciales:

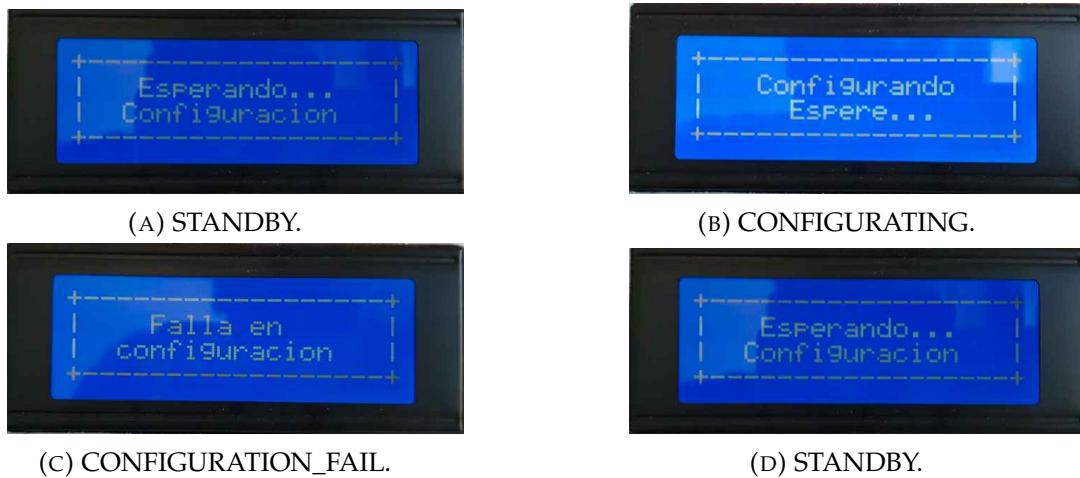
1. Equipo energizado y *test path* 4 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Servidor web no disponible. Se le pidió al cliente que detenga el servidor web para llevar a cabo la prueba.

En la tabla 4.7 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 6.

TABLA 4.7. Casos de pruebas para el *test path* 6.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY
8	Pulsar Configurar	Display: "Configurando Espere..." Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	CONFIGURING
10	Servidor web no disponible	Display: "Falla en configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	CONFIGURATION_FAIL
12	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.17 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

FIGURA 4.17. Resultado del *test path* 6.

### Prueba del *test path* 7

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path* 4 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Servidor web en condiciones operativas y con datos validos. Los datos cargados en el servidor se muestran en la figura 4.18. Para obtener esta información se envío un comando GET de HTTP al servidor web a través del explorador Firefox. Los datos se encuentran en formato JSON.

```
https://iris-test-api.azurewebsites.net/api/TransformersTesterConfigs/Last
id: 21
createDate: "2021-05-17T13:20:21"
code: "TEST-VAL-FALLA"
batchId: "20210310-1"
vinPrimaryMin: 225
voutSecondaryMin: 14
iPrimaryMin: 15
vinSecondaryMin: 14
voutPrimaryMin: 210
iSecondaryMin: 100
vinPrimaryMax: 235
voutSecondaryMax: 17
iPrimaryMax: 70
vinSecondaryMax: 16
voutPrimaryMax: 230
iSecondaryMax: 400
```

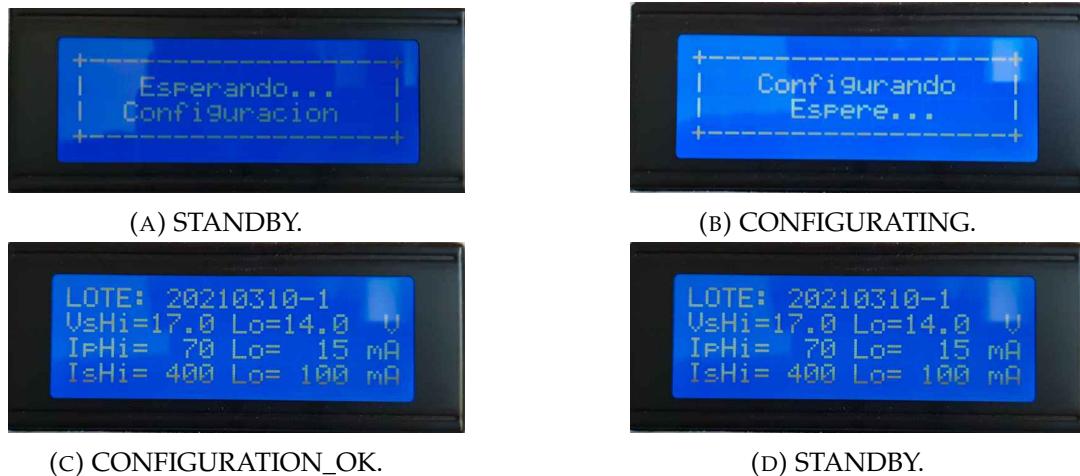
FIGURA 4.18. Datos de configuración en el servidor web.

En la tabla 4.8 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 7.

TABLA 4.8. Casos de pruebas para el *test path* 7.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	-	Display: "Esperando... Configuración" Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY
8	Pulsar Configurar	Display: "Configurando Espere..." Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	CONFIGURING
11	Servidor web con datos válidos	Display: mostrar los datos del servidor web Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	CONFIGURATION_OK
13	-	Display: mostrar los datos del servidor web Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.19 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

FIGURA 4.19. Resultado del *test path* 7.

En las subfiguras 4.19c y 4.19d, correspondientes a los pasos 11 y 13, se muestran en el *display* algunos de los datos obtenidos del servidor web. Se verificó que los datos de las subfiguras coincidan con los datos almacenados en el servidor web que se presentaron en la figura 4.18. Para realizar esta comparación se debe tener en cuenta las referencias mostradas en la tabla 4.1.

#### 4.2.3. Pruebas de la etapa de caracterización

Para la etapa de caracterización se armó el árbol de transiciones mostrado en la figura 4.20. A partir de este se obtuvieron cuatro caminos a verificar: *test path* 8 a 11, de los cuales surgen las tablas 4.9 a 4.12 con los casos de pruebas.

Para las pruebas de caracterización se parte desde el estado STANDBY con el equipo configurado, por lo tanto, se tiene que superar el *test path* 7 del estado de configuración para poder comenzar las pruebas de esta etapa.

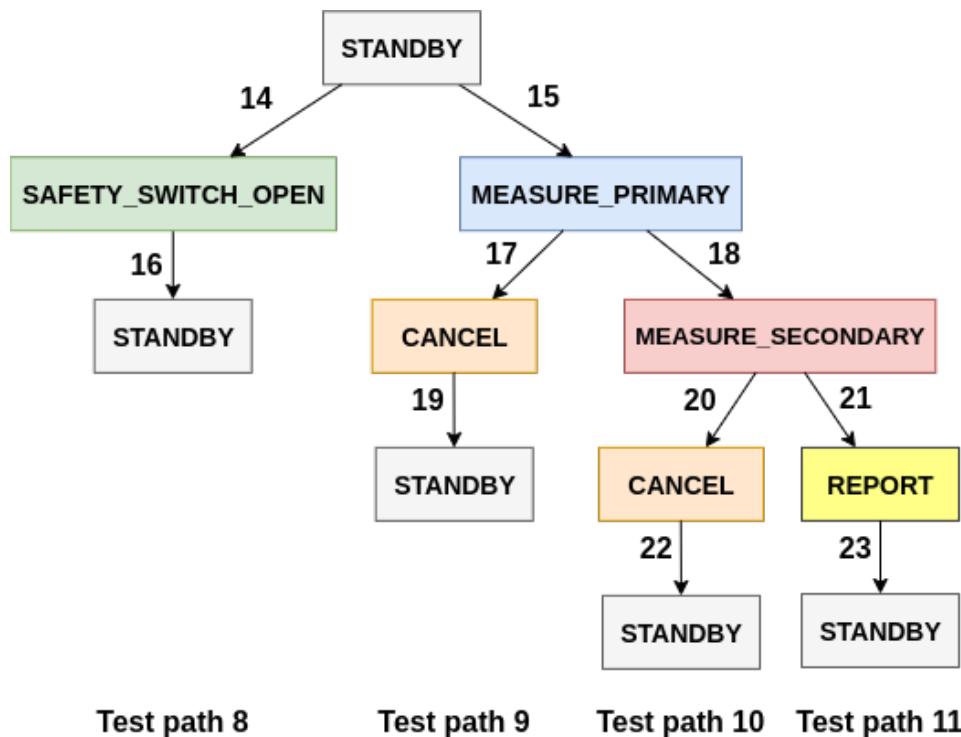


FIGURA 4.20. Árbol de transiciones: etapa de caracterización.

A partir de estos ensayos se pudieron validar los siguientes requerimientos:

- Al pulsar *Testear* el dispositivo debe iniciar la secuencia de testeo.
- El dispositivo debe generar una confirmación de aceptación o rechazo del transformador.
- El dispositivo luego de cada ensayo debe imprimir una etiqueta con la información de este.
- El dispositivo debe mostrar los valores medidos del transformador ensayado en el *display*.
- El dispositivo debe enviar los resultados del ensayo al servidor web.
- El dispositivo debe informar los resultados del ensayo a través del *buzzer*.
- El dispositivo debe poseer un *switch* para indicar que la tapa de seguridad ha sido removida.

#### Prueba del *test path 8*

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path 7* corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Tapa de seguridad abierta.

En la tabla 4.9 se muestran los casos de pruebas para el *test path 8*.

TABLA 4.9. Casos de pruebas para el *test path* 8.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Tapa de seguridad abierta	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY
14	Pulsar Testear	<i>Display:</i> "Tapa de seguridad abierta" <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	SAFETY_SWITCH_OPEN
16	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.21 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

FIGURA 4.21. Resultado del *test path* 8.

### Prueba del *test path* 9

Condiciones iniciales:

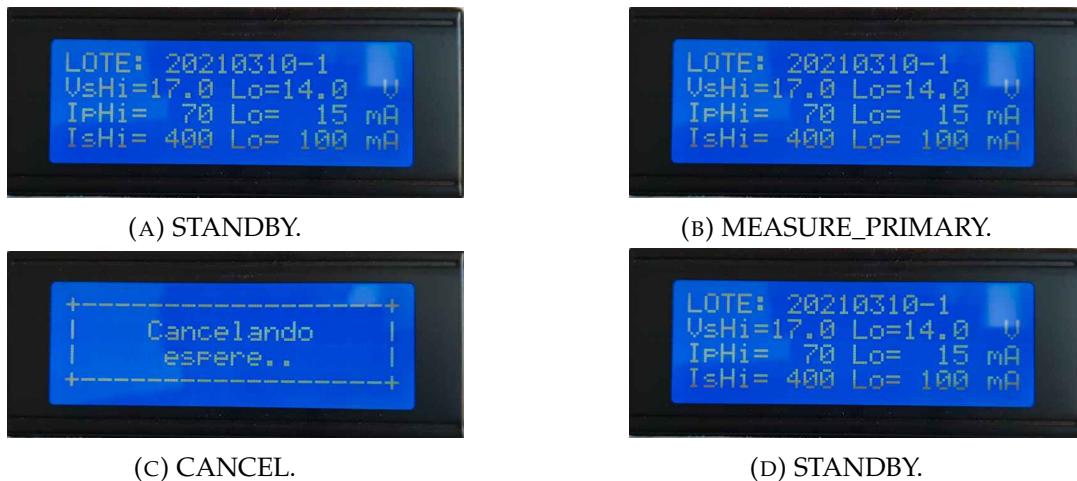
1. Equipo energizado y *test path* 7 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Tapa de seguridad cerrada.

En la tabla 4.10 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 9.

TABLA 4.10. Casos de pruebas para el *test path* 9.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Tapa de seguridad cerrada	Display: mostrar los datos del servidor web Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY
15	Pulsar Testear	Display: mostrar los datos del servidor web Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	MEASURE_PRIMARY
17	Pulsar Cancelar	Display: "Cancelando espere..." Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	CANCEL
19	-	Display: mostrar los datos del servidor web Buzzer: sin salida Impresora: sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.22 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso. A partir de la misma secuencia de prueba se verificó la apertura de la tapa de seguridad una vez iniciado el ensayo, es decir, en vez de pulsar Cancelar en el paso 17 se procedió a abrir la tapa de seguridad y el resultado obtenido fue equivalente.

FIGURA 4.22. Resultado del *test path* 9.

### Prueba del *test path* 10

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path* 7 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Tapa de seguridad cerrada.

En la tabla 4.11 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 10.

TABLA 4.11. Casos de pruebas para el *test path* 10.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Tapa de seguridad cerrada	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY
15	Pulsar Testear	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	MEASURE_PRIMARY
18	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	MEASURE_SECONDARY
20	Pulsar Cancelar	<i>Display:</i> "Cancelando espere..." <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	CANCEL
22	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. Dado que los resultados son los mismos que en el ensayo anterior, se decidió omitir las figuras. Por otro lado, se probó la apertura de la tapa de seguridad siguiendo el mismo procedimiento que en el caso anterior.

### Prueba del *test path* 11

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path* 7 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Servidor web en condiciones operativas.
4. Tapa de seguridad cerrada.

En la tabla 4.12 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 11.

TABLA 4.12. Casos de pruebas para el *test path* 11.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Tapa de seguridad cerrada	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY
15	Pulsar Testear	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	MEASURE_PRIMARY
18	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	MEASURE_SECONDARY
21	-	<i>Display:</i> mostrar los resultados del ensayo <i>Buzzer:</i> emitir sonido acorde al resultado del ensayo <i>Impresora:</i> imprimir etiqueta acorde al resultado del ensayo	REPORT
23	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> sin salida	STANDBY

Dado que este ensayo es el encargado de probar que las mediciones y que las comparaciones se realicen apropiadamente, este se corrió varias veces con diferentes transformadores y diferentes datos en el servidor web. Con las variantes anteriores se pudo verificar y validar que el equipo genere los resultados esperados para transformadores aprobados o rechazados.

En el primer caso se realiza una prueba para un transformador rechazado. En la tabla 4.13 se muestran los resultados esperados para este ensayo. En las columnas de máximo y mínimo se muestran los valores configurados desde el servidor web, los cuales coinciden con los mostrados en la figura 4.18 del *test path* 7.

TABLA 4.13. Resultados esperados para el *test path* 11 en la condición de transformador rechazado

Variable	Máximo	Mínimo	Valor medido	Resultado esperado
$V_{outS}$ [V]	17	14	17.7	FALLA
$I_P$ [mA]	70	15	100	FALLA
$I_S$ [mA]	400	100	977	FALLA

Resultados para un transformador rechazado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.23 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso.

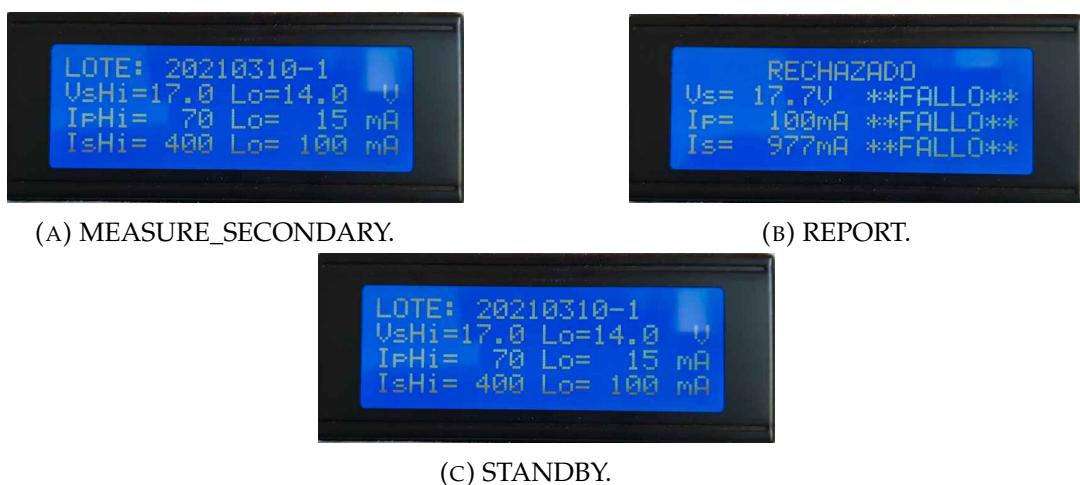


FIGURA 4.23. Resultado del *test path* 11 en el caso de un transformador rechazado.

En el paso 21 ya se dispone de los valores medidos y del resultado de la caracterización. En este paso se verificó que los valores mostrados en el *display* en la figura 4.23b sean iguales a los enviados al servidor web que se muestran en la figura 4.24 y a los impresos en la etiqueta que se observan en la figura 4.25. Finalmente, todos estos valores coinciden con los presentados en la tabla 4.13 al inicio de la prueba.

```
🔒 https://iris-test-api.azurewebsites.net/api/TransformersTests
▼ 80:
  id:          81
  createDate: "2021-05-17T13:24:58"
  code:        "TEST-VAL-FALLA"
  batchId:    "20210310-1"
  vinPrimary: 228
  voutSecondary: 17.7
  iPrimary:   100
  vinSecondary: 16.5
  voutPrimary: 208
  iSecondary:  977
  testResult: "RECHAZADO"
```

FIGURA 4.24. Valores recibidos en el servidor web para el *test path* 11 en el caso de un transformador rechazado.



FIGURA 4.25. Etiqueta resultante del *Test path* 11 en el caso de un transformador rechazado.

A continuación se procede a realizar una prueba para un transformador aprobado. Para realizar este ensayo, primero se debe configurar el equipo con nuevos valores de comparación, de forma tal que los valores medidos estén dentro de los valores a comparar y permitan que el ensayo sea aprobado. Para reconfigurar el equipo se deben guardar los valores indicados en la figura 4.26 en el servidor web y luego se debe llevar a cabo el *test path* 7 nuevamente.

 <https://iris-test-api.azurewebsites.net/api/TransformersTesterConfigs/Last>

```

id:          24
createDate: "2021-05-17T13:31:35"
code:        "TEST-VAL-OK"
batchId:    "20210517-1"
vinPrimaryMin: 220
voutSecondaryMin: 16
iPrimaryMin: 90
vinSecondaryMin: 14
voutPrimaryMin: 210
iSecondaryMin: 900
vinPrimaryMax: 235
voutSecondaryMax: 18
iPrimaryMax: 110
vinSecondaryMax: 16
voutPrimaryMax: 230
iSecondaryMax: 1100

```

FIGURA 4.26. Nuevos datos de configuración en el servidor web.

En la tabla 4.14 se muestran los resultados esperados para este ensayo en función de los nuevos umbrales de comparación.

TABLA 4.14. Resultados esperados para el *test path* 11 en la condición de transformador aprobado

Variable	Máximo	Mínimo	Valor medido	Resultado esperado
$V_{outS}$ [V]	18	16	17.6	OK
$I_P$ [mA]	110	90	100	OK
$I_S$ [mA]	1100	900	969	OK

Resultados para un transformador aprobado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.27 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso, en la figura 4.28 se muestran los datos enviados al servidor web y en la figura 4.29 se muestra la etiqueta impresa.

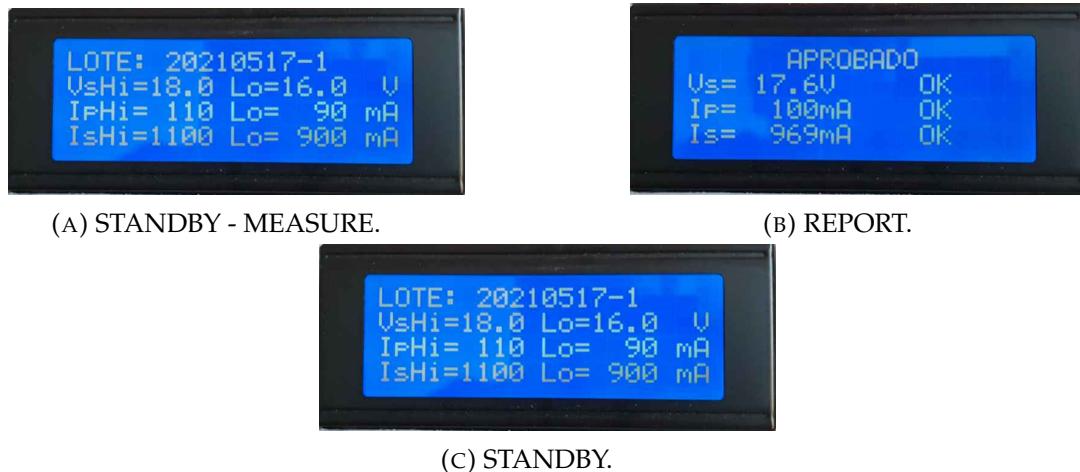


FIGURA 4.27. Resultado del *test path* 11 en el caso de un transformador aprobado.

Al igual que en el ensayo para el transformador rechazado, en este caso todos los valores obtenidos coinciden con los presentados en la tabla 4.14.

```
https://iris-test-api.azurewebsites.net/api/TransformersTests
▼ 81:
  id:          82
  createDate: "2021-05-17T13:32:06"
  code:        "TEST-VAL-OK"
  batchId:    "20210517-1"
  vinPrimary: 227
  voutSecondary: 17.6
  iPrimary:   100
  vinSecondary: 16.4
  voutPrimary: 206
  iSecondary: 969
  testResult: "OK"
```

FIGURA 4.28. Valores recibidos en el servidor web para el *test path* 11 en el caso de un transformador aprobado.



FIGURA 4.29. Etiqueta resultante del *test path* 11 en el caso de un transformador aprobado.

#### 4.2.4. Pruebas de la etapa de reporte

Finalmente, se probó la etapa de reporte. Para esta etapa se armó el árbol de transiciones mostrado en la figura 4.30. A partir de este se obtuvieron cuatro caminos a verificar: *test path* 12 a 14. Para este caso se muestra solo la tabla 4.15 que corresponde al camino 12 ya que las demás tablas son idénticas a esta y solo cambia el mensaje de error.

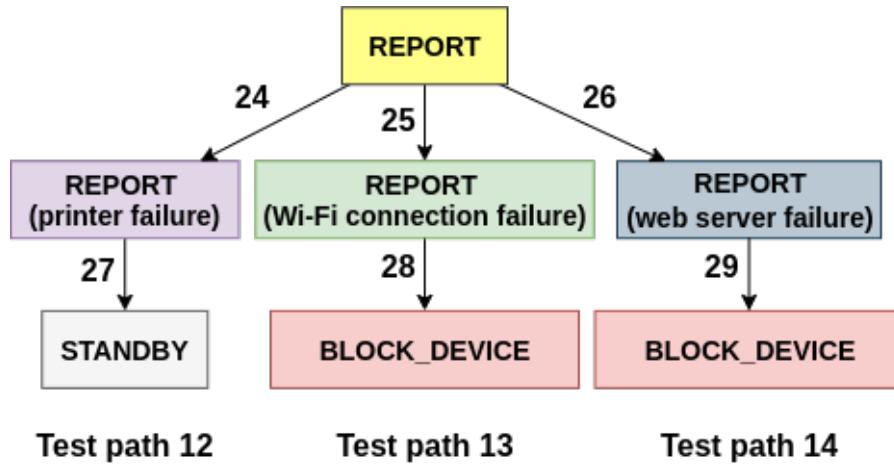


FIGURA 4.30. Árbol de transiciones: etapa de reporte.

Para las pruebas de reporte se parte desde el estado REPORT. Para arribar a este estado se debe correr el *test path* 11 de las pruebas de la etapa de caracterización.

#### Prueba del *test path* 12

Condiciones iniciales:

1. Equipo energizado y *test path* 11 corrido.
2. Impresora desenergizada.

En la tabla 4.15 se muestran los casos de pruebas para el *test path* 12.

TABLA 4.15. Casos de pruebas para el *test path* 12.

ID	Entrada	Salida	Estado
-	Impresora apagada	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> -	STANDBY
15	Pulsar Testear	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> -	MEASURE_PRIMARY
18	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> -	MEASURE_SECONDARY
21	-	<i>Display:</i> mostrar los resultados del ensayo <i>Buzzer:</i> emitir sonido acorde al resultado del ensayo <i>Impresora:</i> -	REPORT
24	-	<i>Display:</i> "Fallo de COM con impresora" <i>Buzzer:</i> emitir sonido acorde al resultado del ensayo <i>Impresora:</i> -	REPORT (printer failure)
27	-	<i>Display:</i> mostrar los datos del servidor web <i>Buzzer:</i> sin salida <i>Impresora:</i> -	STANDBY

Resultado: el ensayo se superó con éxito. En la figura 4.31 se muestran las imágenes obtenidas del *display* para cada paso. Se omiten las capturas de los primeros cuatro pasos ya que son iguales a los del *test path* 11.



(A) REPORT (printer failure).



(B) STANDBY.

FIGURA 4.31. Resultado del *test path* 12.

### Prueba de los *test paths* 13 y 14

Para el camino 13 las condiciones iniciales son las siguientes:

1. Equipo energizado y *test path* 11 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Router Wi-Fi apagado.

En el *display* se debe leer "Falla al enviar reporte al webserv" para luego mostrar "Falla Web Server Equipo bloqueado". En la figura 4.32 se muestran las imágenes obtenidas para este caso.



(A) REPORT (web server failure).



(B) BLOCK\_DEVICE.

FIGURA 4.32. Resultado del *test path* 13 y 14.

Por otro lado, para el camino 14 las condiciones iniciales son las siguientes:

1. Equipo energizado y *test path* 11 corrido.
2. Impresora encendida y conectada.
3. Router Wi-Fi funcionando.
4. Servidor web no disponible.

Finalmente, en el *display* se leen los mismos mensajes que en el caso anterior.



## Capítulo 5

# Conclusiones

### 5.1. Conclusiones generales

Se desarrolló e implementó satisfactoriamente un equipo casi autónomo capaz de caracterizar transformadores de baja tensión. Para llevar a cabo el trabajo se partió de requerimientos consensuados con el cliente Iris Tecnología S.R.L.. El desarrollo y las pruebas necesarias para la obtención del equipo final fueron realizadas siguiendo la planificación inicial y todos los requerimientos pudieron ser cumplidos con éxito.

Se puede destacar que no solo se cumplieron con los requerimientos iniciales del cliente, sino que además, se incluyeron características adicionales como un mecanismo que posibilita ver los valores medidos en el *display* durante el ensayo y brinda el acceso a un método de calibración de las entradas analógicas. Esto no fue pedido por el cliente pero se decidió incluirlo para facilitar el mantenimiento futuro del equipo.

Algunos de los factores que llevaron al éxito del trabajo fueron:

- La temprana definición de requerimientos claros con el cliente.
- La utilización de módulos de hardware ya armados que resolvían cuestiones de desarrollo complejas y que no estaban emparentadas con la carrera. Los sensores de corriente y tensión son un ejemplo de esto.
- Utilizar una placa universal en vez de desarrollar y fabricar una placa de circuito impreso tradicional. Esto aceleró enormemente el desarrollo y pruebas de software.
- El desarrollo del hardware en etapas de *protoboard*, montado en la base de madera y gabinete final. Esto proporcionó una gran flexibilidad y permitió adquirir experiencia que fue muy útil en el armado del gabinete. Un ejemplo de esto es la distribución de los módulos de hardware que se desarrolló con la base de madera y cuando se pasó al armado del gabinete ya se encontraba mayormente resuelto.

Cocimientos adquiridos en la carrera aplicados al trabajo:

- Gestión de proyectos: la elaboración del plan de proyecto ayudó a organizar y pulir los requerimientos para luego dar lugar a un trabajo realizable en tiempo y forma.
- Protocolos de comunicación: en esta materia se desarrolló el módulo utilizado para el control del *display*. Además, se presentó una introducción al

protocolo Wi-Fi que fue de gran utilidad.

- Ingeniería de software en sistemas embebidos: proporcionó el conocimiento para desarrollar la arquitectura de software utilizada en el trabajo, así como el uso de Git y Doxygen.
- Sistemas operativos de tiempo real 1 y 2: fueron de las materias más importantes para el desarrollo del trabajo. En estas materias se estudió el desarrollo de aplicaciones sobre FreeRTOS que es la base sobre la cual se desarrolló todo el proyecto.
- Testing de software embebido: fue de gran utilidad para la realización de las pruebas de integración por medio de la metodología *State transition testing* (STT).
- Diseño de circuitos impresos: aportó al uso de la herramienta libre KiCad y los criterios básicos para la distribución de componentes utilizados en la placa universal.
- Desarrollo de aplicaciones en sistemas operativos de propósito general: se estudió la interacción con una API REST a través del protocolo HTTP, esto fue de vital importancia ya que el servidor web del cliente está basado en esta arquitectura.

## 5.2. Próximos pasos

Este dispositivo fue concebido por parte del cliente como una prueba de concepto para una herramienta que permita mejorar y acelerar los ensayos en transformadores. Una vez que el cliente logre validar y perfeccionar su procedimiento con esta nueva herramienta, el próximo paso sería pasar de la placa universal a una placa de circuito impreso que incluya todos los módulos de hardware. Esto le proporcionaría al equipo una mayor robustez además de ser menos espacioso.

Otro paso importante sería la mejora de las herramientas de calibración incluidas en el proyecto, la cual debería estar implementada en línea con el nuevo hardware desarrollado.

# Bibliografía

- [1] Wikipedia. *Transformador*. <https://es.wikipedia.org/wiki/Transformador>. Abr. de 2021. (Visitado 07-05-2021).
- [2] Ingeniería Mecafenix. *¿Qué es un Transformador eléctrico y cómo funciona?* <https://www.ingmecafenix.com/electronica/transformador-electrico/>. Feb. de 2018. (Visitado 07-05-2021).
- [3] Ing. Patricio Concha Fuentes. *Tipos y aplicaciones de transformadores*. [http://patricioconcha.ubb.cl/transformadores/gral\\_tipos\\_y\\_aplicaciones.htm](http://patricioconcha.ubb.cl/transformadores/gral_tipos_y_aplicaciones.htm). Jun. de 2003. (Visitado 07-05-2021).
- [4] *Ensayo en vacío de un transformador*. <http://instalacioneselectricasparatodos.blogspot.com/2016/12/ensayo-en-vacio.html>. Dic. de 2016. (Visitado 07-05-2021).
- [5] *Ensayo de cortocircuito de un transformador*. <http://instalacioneselectricasparatodos.blogspot.com/2016/12/ensayo-de-cortocircuito-de-un.html>. Dic. de 2016. (Visitado 07-05-2021).
- [6] Anthony Alvarez. *Pruebas de aislamiento y polaridad en un transformador*. <http://pruebasentransformadores.blogspot.com/2015/06/pruebas-de-aislamientos-de-un.html>. Jun. de 2015. (Visitado 07-05-2021).
- [7] Megger. *MVCT - Equipo de prueba de transformador de corriente y tensión*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://es.megger.com/products/medicion-transformadores/medicion-de-transformadores-de-corriente/mvct>.
- [8] ALTANOVA GROUP. *ICT1 Equipo para pruebas de transformadores de corriente y tensión*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.altanova-group.com/es/products/off-line-tests/ict1>.
- [9] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *ESP32-DevKitC V4 Getting Started Guide*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/hw-reference/esp32/get-started-devkitc.html>.
- [10] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *ESP32WROOM32E - ESP32WROOM32UE Datasheet*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://www.espressif.com/sites/default/files/documentation/esp32-wroom-32e\\_esp32-wroom-32ue\\_datasheet\\_en.pdf](https://www.espressif.com/sites/default/files/documentation/esp32-wroom-32e_esp32-wroom-32ue_datasheet_en.pdf).
- [11] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Espressif IoT Development Framework*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.espressif.com/en/products/sdks/esp-idf#:~:text=ESP%2DIDF%20is%20Espressif's%20official,as%20C%20and%20C%2B%2B>.
- [12] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *FreeRTOS*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/system/freertos.html>.
- [13] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Peripherals API*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/peripherals/index.html>.

- [14] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Wi-Fi*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/network/esp\\_wifi.html](https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/network/esp_wifi.html).
- [15] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Bluetooth API*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/bluetooth/index.html>.
- [16] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Application Protocols*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/protocols/index.html>.
- [17] Eclipse Foundation. *Eclipse*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.eclipse.org/>.
- [18] Microsoft Corporation. *Visual Studio Code*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://code.visualstudio.com/>.
- [19] CMake. *CMake*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://cmake.org/>.
- [20] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Build System (CMake)*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/v3.3/api-guides/build-system-cmake.html>.
- [21] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *ESP-Touch*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.espressif.com/en/products/software/esp-touch/overview>.
- [22] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *SmartConfig*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/network/esp\\_smartconfig.html](https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/network/esp_smartconfig.html).
- [23] Qingxian Zeming Langxi Electronic. *ZMPT101B precise voltage transformer*. Disponible: 2021-05-07. URL: <http://www.zeming-e.com/English/prodviewtype5-298.html>.
- [24] Texas Instruments. *LMx58-N Low-Power, Dual-Operational Amplifiers*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.ti.com/lit/ds/symlink/lm158-n.pdf>.
- [25] Qingxian Zeming Langxi Electronic. *ZMCT103C series current transformer*. Disponible: 2021-05-07. URL: <http://www.zeming-e.com/English/prodviewtype5-280.html>.
- [26] Honeywell. *E-Class Mark III Desktop Barcode Printer*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.honeywellaidc.com/en-ae/products/printers/desktop/e-class-mark-iii>.
- [27] Datamax-O'Neil. *Class Series II - Programmer's Manual*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://www.honeywellaidc.com/en-ae/-/media/en/files-public/technical-publications/printers/1common/cl2\\_88-2341-01\\_l.pdf](https://www.honeywellaidc.com/en-ae/-/media/en/files-public/technical-publications/printers/1common/cl2_88-2341-01_l.pdf).
- [28] Texas Instruments. *MAX3232 3-V to 5.5-V Multichannel RS-232 Line Driver/Receiver*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://www.ti.com/lit/ds/symlink/max3232.pdf?ts=1619994386617&ref\\_url=https%253A%252F%252Fwww.google.com%252F](https://www.ti.com/lit/ds/symlink/max3232.pdf?ts=1619994386617&ref_url=https%253A%252F%252Fwww.google.com%252F).
- [29] HITACHI. *HD44780U Datasheet*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://pdf1.alldatasheet.com/datasheet-pdf/view/63673/HITACHI/HD44780/+435JWUEGSzDpKdlpzC.hv+/datasheet.pdf>.
- [30] Texas Instruments. *TL431 / TL432 Precision Programmable Reference*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://www.ti.com/lit/ds/symlink/tl431.pdf?ts=1620723088306&ref\\_url=https%253A%252F%252Fwww.google.com%252F](https://www.ti.com/lit/ds/symlink/tl431.pdf?ts=1620723088306&ref_url=https%253A%252F%252Fwww.google.com%252F).

- [31] Catedra Ingeniería de Software - CESE. *Ingeniería de Software - Arquitectura*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://campus.fi.uba.ar/pluginfile.php/384042/mod\\_resource/content/4/Tema%204%20-%20Arquitectura.pdf](https://campus.fi.uba.ar/pluginfile.php/384042/mod_resource/content/4/Tema%204%20-%20Arquitectura.pdf).
- [32] Ing. Cristian Trinidad. *Repositorio trabajo final CESE*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://github.com/ctrinidad-ghub/TP\\_CESE](https://github.com/ctrinidad-ghub/TP_CESE).
- [33] KiCad. *KiCad EDA*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.kicad.org/>.
- [34] Doxygen. *Doxygen*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://www.doxygen.nl/index.html>.
- [35] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Analog to Digital Converter*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/peripherals/adc.html>.
- [36] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Inter-IC Sound (I2S)*. Disponible: 2021-05-07. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/peripherals/i2s.html>.
- [37] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Non-volatile storage library*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/storage/nvs\\_flash.html](https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/storage/nvs_flash.html).
- [38] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *Event Loop Library*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32s2/api-reference/system/esp\\_event.html](https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32s2/api-reference/system/esp_event.html).
- [39] Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd. *ESP HTTP Client*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/protocols/esp\\_http\\_client.html](https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/protocols/esp_http_client.html).
- [40] Eric Pernia. *API de la biblioteca sAPI*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://github.com/epernia/firmware\\_v3/blob/master/libs/sapi/documentation/api\\_reference\\_es.md](https://github.com/epernia/firmware_v3/blob/master/libs/sapi/documentation/api_reference_es.md).
- [41] Pro'sKit. *MT-1232 - 3 3/4 Autorange Digital Multimeter*. Disponible: 2021-05-19. URL: <https://www.prokits.com.tw/Product/MT-1232/>.
- [42] OWON. *OWON VDS Series PC Oscilloscope*. Disponible: 2021-05-19. URL: [https://www.owon.com.hk/products\\_owon\\_vds\\_series\\_pc\\_oscilloscope](https://www.owon.com.hk/products_owon_vds_series_pc_oscilloscope).
- [43] Ing. Alejandro Permingeat. *Clase 5*. Disponible: 2021-05-07. URL: [https://campus.fi.uba.ar/pluginfile.php/335674/mod\\_resource/content/1/CESE2020-10co-TestingSoftware-Clase5-vs1.pdf](https://campus.fi.uba.ar/pluginfile.php/335674/mod_resource/content/1/CESE2020-10co-TestingSoftware-Clase5-vs1.pdf).