

CARRERA DE ESPECIALIZACIÓN EN SISTEMAS EMBEBIDOS

MEMORIA DEL TRABAJO FINAL

Robot de exploración ambiental

Autor:
Ing. Gonzalo Carreño

Director:
Esp. Ing. Sergio Alberino (UTN.BA)

Jurados:
Nombre del jurado 1 (pertenencia)
Nombre del jurado 2 (pertenencia)
Nombre del jurado 3 (pertenencia)

*Este trabajo fue realizado en la Ciudad Autónoma de Buenos Aires,
entre marzo de 2023 y noviembre de 2023.*

Resumen

El presente trabajo describe un emprendimiento personal en el que se desarrolla un dispositivo robótico de exploración ambiental, controlable a distancia con las funciones básicas de desplazamiento, medición y reporte de parámetros ambientales tales como presión, temperatura, humedad y luminosidad.

El sistema cuenta con una arquitectura base robusta y flexible sobre la cual otros sensores y actuadores pueden ser adaptados para poder interactuar con el medio ambiente, y logra por tanto brindar una solución que ayuda a incrementar la oferta de robots exploradores en la industria argentina pudiendo ser utilizados en casos de uso de IoT, como por ejemplo en aplicaciones de explotación de petróleo, Smart Mining, Smart Farming, etc.

Para su implementación se utilizaron conceptos y herramientas tales como buenas prácticas en el diseño y desarrollo de firmware, la utilización de sistemas operativos de tiempo real como plataforma de ejecución base, protocolos de comunicaciones para sistemas embebidos, y técnicas y frameworks de testing para asegurar la calidad del producto final.

Agradecimientos

Esta sección es para agradecimientos personales y es totalmente **OPCIONAL**.

Índice general

Resumen	I
1. Introducción general	1
1.1. Motivación	1
1.2. Estado del arte	1
1.3. Alcance y objetivos	2
1.4. Requerimientos	2
2. Introducción específica	5
2.1. Tecnologías de hardware utilizadas	5
2.1.1. Espressif ESP32	5
2.1.2. Sensor de temperatura y humedad DHT11	5
2.1.3. Sensor de presión BMP280	6
2.1.4. Fotoresistor como sensor de luminosidad	6
2.1.5. Joystick analógico	6
2.1.6. Display LCM1602A	7
2.1.7. Motores de corriente continua	7
2.1.8. Modulos L298N	7
2.1.9. Baterias de Li-Ion 3.7 V	8
2.1.10. Baterias AA 1.5 V	8
2.1.11. Plaquetas genericas	8
2.1.12. Cables de conexion DuPont	9
2.1.13. Board Pin Headers para montaje de componentes y cables	9
2.1.14. Interruptores de On-Off	9
2.1.15. Porta-pilas	10
2.1.16. Ruedas	10
2.2. Tecnologías de software utilizadas	11
2.2.1. Marco de trabajo ESP-IDF	11
2.2.2. Plataforma Docker	11
2.2.3. Visual Studio Code	12
2.2.4. Sistema operativo Ubuntu	12
3. Diseño e implementación	13
3.1. Arquitectura de software del sistema	13
3.1.1. Arquitectura y disenio de componentes en la version v1.0	13
3.1.2. Arquitectura y disenio de componentes en la version v2.0	15
3.2. Implementacion de los modulos	17
3.2.1. Control de la red WIFI	18
3.2.2. Control del joystick analogico	18
3.2.3. Medición de valor de luminosidad	19
3.2.4. Medición de temperatura y humedad	19
3.2.5. Medición de presión	20

3.2.6. Control de motores DC	21
3.2.7. Control del display	21
3.3. Arquitectura de hardware	22
3.3.1. Conexionado logico	22
3.3.2. Conexionado fisico del robot	23
3.4. Ciclo de desarrollo	23
4. Ensayos y resultados	25
4.1. Proceso de desarrollo y aseguramiento de calidad	25
4.2. Verificacion tecnica de los diferentes modulos	25
4.2.1. Verificacion del modulo de joystick	25
4.2.2. Verificacion del modulo de control del display	26
4.2.3. Verificacion del modulo de control de motores	26
4.2.4. Verificacion del modulo de medicion de temperatura y humedad	26
4.2.5. Verificacion del modulo de medicion de presion atmosferica	26
4.2.6. Verificacion del modulo de medicion de luminosidad	26
4.2.7. Verificacion del modulo de comunicacion UTP sobre WiFi .	26
4.3. Pruebas funcionales del producto	26
4.3.1. Prueba del modulo de medición de temperatura y humedad	26
4.3.2. Prueba del modulo de medición de presión	27
4.3.3. Prueba del modulo de medición de luminosidad ambiental	27
4.3.4. Prueba del control y desplazamiento del robot	27
4.3.5. Prueba del modulo de visualización de display	28
4.4. Reportes de testing	28
4.5. Documentacion del producto	28
5. Conclusiones	29
5.1. Próximos pasos	29
Bibliografía	31

Índice de figuras

2.1.	Microcontrolador ESP32-WROOM-32D	5
2.2.	Sensor DHT11.	6
2.3.	Sensor BMP280.	6
2.4.	Fotoresistor.	6
2.5.	Joystick analógico.	7
2.6.	Display LCM1602A.	7
2.7.	Motor de corriente continua.	7
2.8.	Interruptores de On-Off	8
2.9.	Baterias Li-Ion	8
2.10.	Baterias AA	8
2.11.	Plaquetas genericas	9
2.12.	Cables DuPont	9
2.13.	Pines	9
2.14.	Interruptores de On-Off	10
2.15.	Porta Pilas	10
2.16.	Ruedas	10
2.17.	Proceso de desarrollo utilizando ESP-IDF ¹	11
3.1.	Arquitectura global.	14
3.2.	Arquitectura global.	16
3.3.	Conexionado joystick.	19
3.4.	Conexionado fotorresistor.	19
3.5.	Circuito del conexionado DHT11.	20
3.6.	Conexionado BMP280.	20
3.7.	Conexionado motores.	21
3.8.	Conexionado display.	21
3.9.	Conexionado del robot.	22
3.10.	Conexionado del joystick.	22
3.11.	Conexionado fisico del robot.	23

Índice de tablas

3.1. Configuracion de AP WiFi	18
3.2. Conexionado joystick	18
3.3. Conexionado fotoresistor	19
4.1. Resultados de mediciones de temperatura y humedad	27
4.2. Resultados de mediciones de presion ambiental	27

Dedicado a mi familia y mis amigos.

Capítulo 1

Introducción general

Esta sección presenta la motivación, alcance, objetivos y requerimientos del producto en el marco del estado del arte y su importancia en la industria.

1.1. Motivación

La motivación del presente trabajo fue primeramente volcar y unificar en un emprendimiento personal los conceptos aprendidos en la especialización de Sistemas Embebidos, con una arquitectura robusta que pueda ser extrapolada a otros casos de uso de valor en la industria como por ejemplo la exploración de suelos en el agro, la exploración submarina para la perforación de pozos de petróleo, o los mencionados más adelante en el estado del arte. Por otra parte, se buscó desarrollar un producto que pueda contribuir a aumentar la oferta de dispositivos robóticos exploradores en Argentina.

1.2. Estado del arte

Los robots exploradores son dispositivos robotizados capaces de moverse de forma autónoma, y/o controlados a distancia, que han sido creados con el fin de reconocer y explorar un lugar o entorno donde una persona no pueda o deba acceder ya sea por motivos de capacidad, practicidad o seguridad. Por este motivo, en función de las necesidades de desplazamiento, existen diferentes sistemas de motricidad, como son por ejemplo, los bípedos, cuadrúpedos, con ruedas, tracción oruga, acuáticos/sumergibles, aéreos, etc. En cuanto a la forma de control, los hay manejados por control remoto cableado o inalámbrico, habiendo equipos más sofisticados, que gracias a aplicaciones de Inteligencia Artificial, están preparados para desplazarse y tomar decisiones de forma autónoma. Algunos de los tipos de robots exploradores más conocidos son los espaciales, de minas, de rescate en catástrofes, de tuberías, submarinos, y de suelos.

Tanto en el ámbito académico como en la industria existen trabajos, proyectos, e implementaciones comerciales similares al presente trabajo, como por ejemplo:

- El prototipo robótico de exploración minera publicado en varios artículos [1], [2], e impulsado por el Instituto de Automática de la Facultad de Ingeniería de la Universidad Nacional de San Juan en el marco de un convenio con la Comisión Nacional de Energía Atómica y el Gobierno argentino [3].
- El robot de exploración terrestre denominado Geobot [4] desarrollado por los ingenieros Nelson Dario García Hurtado y Melvin Andrés González

Pino, de la universidad de Pamplona, capaz de realizar reconocimiento de zonas y manipulación de muestras de manera autónoma o asistida.

- El robot minero MIN-SIS 1.0 SDG-STR [5] desarrollado por los ingenieros Hernán L. Helguero Velásquez y Rubén Medinaceli Tórrez de la Universidad Técnica de Oruro, capaz de detectar gases, almacenar datos locales y enviar video e imágenes al puesto de mando.
- Spot [6], desarrollado por Boston Dynamics, un robot explorador cuadrupeado de propósito general capaz de explorar, almacenar y enviar información en tiempo real.
- BIKE [7], desarrollado por Waygate Technologies, un robot con ruedas magnéticas, muy utilizado en la industria de petróleo y gas entre otras, capaz de desplazarse por el interior de tuberías para poder realizar inspecciones y comunicar hallazgos.

1.3. Alcance y objetivos

A continuación se detallan las funcionalidades incluidas en el alcance del trabajo.

- Sistema de desplazamiento terrestre.
- Operaciones de exploración
 - Medición de humedad ambiental.
 - Medición de temperatura ambiental.
 - Medición de presión ambiental.
 - Medición de luminosidad ambiental.
- Visualización de estado de exploración (lecturas de los sensores).
- Sistema de control por medio de un joystick cableado.

Queda fuera del alcance:

- Locomoción por cualquier otro medio que no sea terrestre.
- Cualquier otra función no contemplada en este alcance.

1.4. Requerimientos

A continuación se listan los requerimientos del producto:

1. Requerimientos funcionales
 - a) El sistema debe contar con funciones de desplazamiento para poder moverse hacia adelante y atrás, y poder girar radialmente un ángulo de 360 grados.
 - b) El sistema debe ser capaz de realizar las siguientes operaciones de exploración:
 - Medición de humedad ambiental.
 - Medición de temperatura ambiental.

- Medición de luminosidad ambiental.
 - Medición de presión ambiental.
- c) El sistema debe poder ser controlado a distancia mediante un joystick para que el dispositivo pueda realizar sus movimientos. En caso de que alguna de sus operaciones de exploración requiera algún otro mecanismo de control, el mismo también será integrado en el joystick.
- d) El sistema debe proveer un mecanismo de visualización de las operaciones de exploración al usuario que controla el dispositivo para poder ver el estado y lectura de las operaciones de exploración.
- La interfaz de usuario debe permitir visualizar las lecturas de cada uno de los sensores.
 - Debe haber una pequeña leyenda de la magnitud que se está midiendo y la unidad utilizada junto con el valor.

2. Requerimientos no funcionales

- a) La arquitectura del producto debe ser robusta y tolerante a fallas.
- b) A fin de maximizar la mantenibilidad, la arquitectura del producto debe estar modularizada para permitir que los diferentes módulos puedan ser integrados y orquestados separadamente.

Capítulo 2

Introducción específica

Esta sección presenta una breve introducción técnica a las herramientas hardware y software utilizadas en el trabajo.

2.1. Tecnologías de hardware utilizadas

2.1.1. Espressif ESP32

ESP32 [8] es una serie de microcontroladores embebidos en un chip con Wi-Fi y Bluetooth integrados, de bajo costo y consumo, desarrollado por *Espressif Systems*. Emplea dos cores Xtensa® 32-bit LX6 CPU, incluye interruptores de antena, amplificador de potencia, amplificador de recepción de bajo ruido, un co-procesador ULP (Ultra Low Power), módulos de administración de energía y varios periféricos. En la siguiente imagen (2.1) se puede apreciar la placa ESP32-WROOM-32D [9] utilizada para el desarrollo del presente trabajo.



FIGURA 2.1. Microcontrolador ESP32-WROOM-32D.

2.1.2. Sensor de temperatura y humedad DHT11

El DHT11 [10] es un sensor digital de temperatura y humedad relativa de bajo costo y fácil uso. Integra un sensor capacitivo de humedad y un termistor para medir el aire circundante, y muestra los datos mediante una señal digital en el pin de datos (no posee salida analógica). Entre otras aplicaciones se lo suele utilizar principalmente en aplicaciones relacionadas al control automático de temperatura, aire acondicionado y monitoreo ambiental en agricultura. En la figura 2.2 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.2. Sensor DHT11.

2.1.3. Sensor de presión BMP280

El BMP280 [11] es un sensor de presión barométrica absoluta, especialmente factible para aplicaciones móviles que puede ser utilizado con I2C o SPI. Permite alta precisión y linealidad, estabilidad a largo plazo, alta robustez a un muy bajo consumo. En la figura 2.3 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.3. Sensor BMP280.

2.1.4. Fotoresistor como sensor de luminosidad

El fotoresistor es una resistencia eléctrica que varía su valor en función de la cantidad de luz que incide sobre su superficie. Cuando el fotoresistor no está expuesto a radiaciones luminosas, los electrones están firmemente unidos en los átomos que lo conforman, por lo que alcanza su máxima resistencia eléctrica, y cuando sobre él inciden radiaciones luminosas, esta energía libera los electrones con lo cual el material se vuelve más conductor, y se disminuye su resistencia. En la figura 2.4 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.4. Fotoresistor.

2.1.5. Joystick analógico

El módulo de joystick analógico [12] está construido sobre el montaje de dos potenciómetros en un ángulo de 90 grados. Los potenciómetros están conectados a una palanca corta centrada por resortes. Este módulo produce una salida de alrededor de 2,5 Volts cuando la palanca se encuentra en reposo (en el centro), mientras que al desplazarse hará que la salida varíe de 0 a 5 Volts dependiendo de su posición. La obtención de los valores en Volts se obtiene tras convertir las lecturas en niveles lógicos mediante el módulo ADC (conversor analógico digital)

[13] del microcontrolador ESP32. En la figura 2.5 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.5. Joystick analógico.

2.1.6. Display LCM1602A

El display LCM1602A [14] consta de una pantalla de cristal líquido que permite representar dos filas con hasta 16 caracteres alfanuméricos en cada una y dado que se encuentra integrada a una interfaz adaptadora I2C puede ser controlada por este protocolo. En la figura 2.6 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.6. Display LCM1602A.

2.1.7. Motores de corriente continua

El motor DC (corriente continua) [15] es un electromotor que transforma energía eléctrica en energía mecánica. Estos motores operan con un voltaje entre 3 y 6 Volts, corriente de 150 mA, permiten una velocidad de entre 90 y 200 RPM y un torque de entre 0,15 Nm y 0,60 Nm. En la figura 2.7 se puede apreciar una imagen del componente.



FIGURA 2.7. Motor de corriente continua.

2.1.8. Modulos L298N

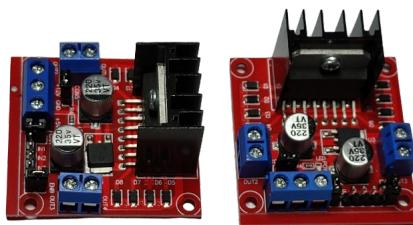


FIGURA 2.8. Interruptores de On-Off

2.1.9. Baterias de Li-Ion 3.7 V



FIGURA 2.9. Baterias Li-Ion

2.1.10. Baterias AA 1.5 V



FIGURA 2.10. Baterias AA

2.1.11. Plaquetas genericas



FIGURA 2.11. Plaquetas genericas

2.1.12. Cables de conexión DuPont

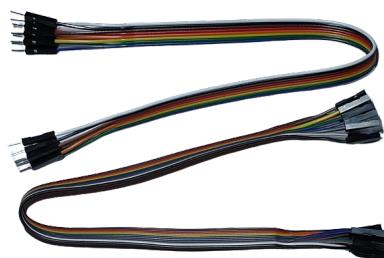


FIGURA 2.12. Cables DuPont

2.1.13. Board Pin Headers para montaje de componentes y cables



FIGURA 2.13. Pines

2.1.14. Interruptores de On-Off



FIGURA 2.14. Interruptores de On-Off

2.1.15. Porta-pilas



FIGURA 2.15. Porta Pilas

2.1.16. Ruedas



FIGURA 2.16. Ruedas

2.2. Tecnologías de software utilizadas

2.2.1. Marco de trabajo ESP-IDF

Espressif Systems proporciona recursos básicos de hardware y software para ayudar a los desarrolladores de aplicaciones a realizar sus ideas utilizando el hardware de la serie ESP32. El framework de software de Espressif está destinado al desarrollo de aplicaciones de IoT (Internet de las cosas) con Wi-Fi, Bluetooth, administración de energía y varias otras características del sistema. Sus componentes son:

1. Toolchain, utilizado para compilar el código para ESP32.
2. Build tools, que provee utilidades como CMake [16] y Ninja [17] para construir la aplicación completa para ESP32.
3. ESP-IDF [18], que brinda la API de desarrollo para ESP32 y scripts para ejecutar Toolchain.

Además de las herramientas mencionadas se utilizó el conjunto de bibliotecas y drivers provistos por el proyecto ESP-IDF-Lib [19] basados en el framework ESP-IDF.

En la figura 2.17 se puede apreciar una imagen del proceso de desarrollo y despliegue usando el framework ESP-IDF.

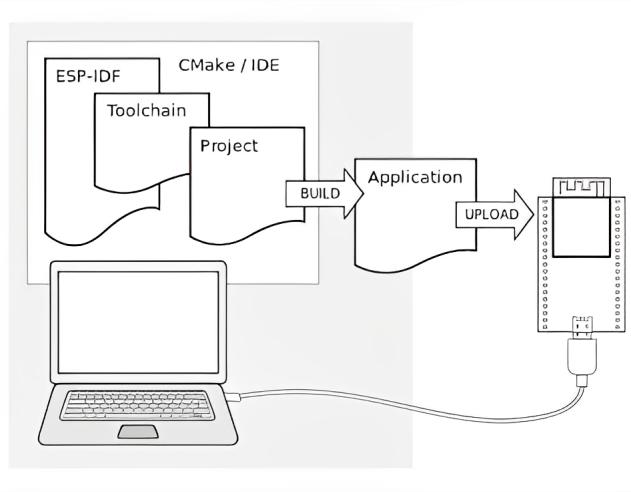


FIGURA 2.17. Proceso de desarrollo utilizando ESP-IDF¹.

2.2.2. Plataforma Docker

Docker [21] es un proyecto de código abierto que automatiza el despliegue de aplicaciones dentro de contenedores de software, proporcionando una capa adicional de abstracción y automatización de virtualización de aplicaciones en múltiples sistemas operativos. Docker utiliza características de aislamiento de recursos del kernel Linux, tales como cgroups y espacios de nombres (namespaces) para permitir que contenedores livianos independientes se ejecuten en paralelo de manera aislada evitando la sobrecarga de iniciar y mantener máquinas virtuales.

¹Imagen tomada de [20]

2.2.3. Visual Studio Code

Visual Studio Code [22] es un editor de código fuente desarrollado por Microsoft para Windows, Linux, macOS y Web. Incluye soporte para la depuración, control integrado de Git, resaltado de sintaxis, finalización inteligente de código, fragmentos y refactorización de código.

2.2.4. Sistema operativo Ubuntu

Ubuntu [23] es una distribución Linux basada en Debian GNU/Linux y patrocinado por Canonical, que incluye principalmente software libre y de código abierto. Puede utilizarse en ordenadores y servidores, está orientado al usuario promedio, con un fuerte enfoque en la facilidad de uso y en mejorar la experiencia del usuario.

Capítulo 3

Diseño e implementación

Esta sección presenta los detalles técnicos del diseño e implementación de las diferentes funcionalidades del producto, la arquitectura hardware y software, y finalmente la interfaz de usuario para el control y reporte de las operaciones del robot.

El proyecto fue realizado siguiendo una metodología basada en crear un prototipo funcional con una arquitectura escalable que cumpla con alcance básico especificado en el plan de proyecto, y una vez conseguido agregar en lo posible y de acuerdo a la capacidad, funcionalidades adicionales. De esta forma, una vez que se logró el alcance básico, considerado como la versión v1.0 del producto, se continuó con el desarrollo y se agregó la funcionalidad adicional de control inalámbrico por medio de un joystick, en lo que se considera la versión v2.0 del mismo.

En las siguientes sub secciones se detallan los detalles del diseño e implementación realizados para ambas versiones.

3.1. Arquitectura de software del sistema

Con el fin de poder lograr una arquitectura de software modular, se implementaron diferentes componentes software y servicios que abstraen el acceso a los módulos de hardware (explicados en la siguiente sección) y permitieron un escalamiento fácil de funcionalidades en la expansión de las funcionalidades del robot entre su versión v1.0 y la v2.0.

3.1.1. Arquitectura y diseño de componentes en la versión v1.0

A continuación podemos apreciar la arquitectura de software del sistema en su versión v1.0 y el detalle de sus componentes y servicios.

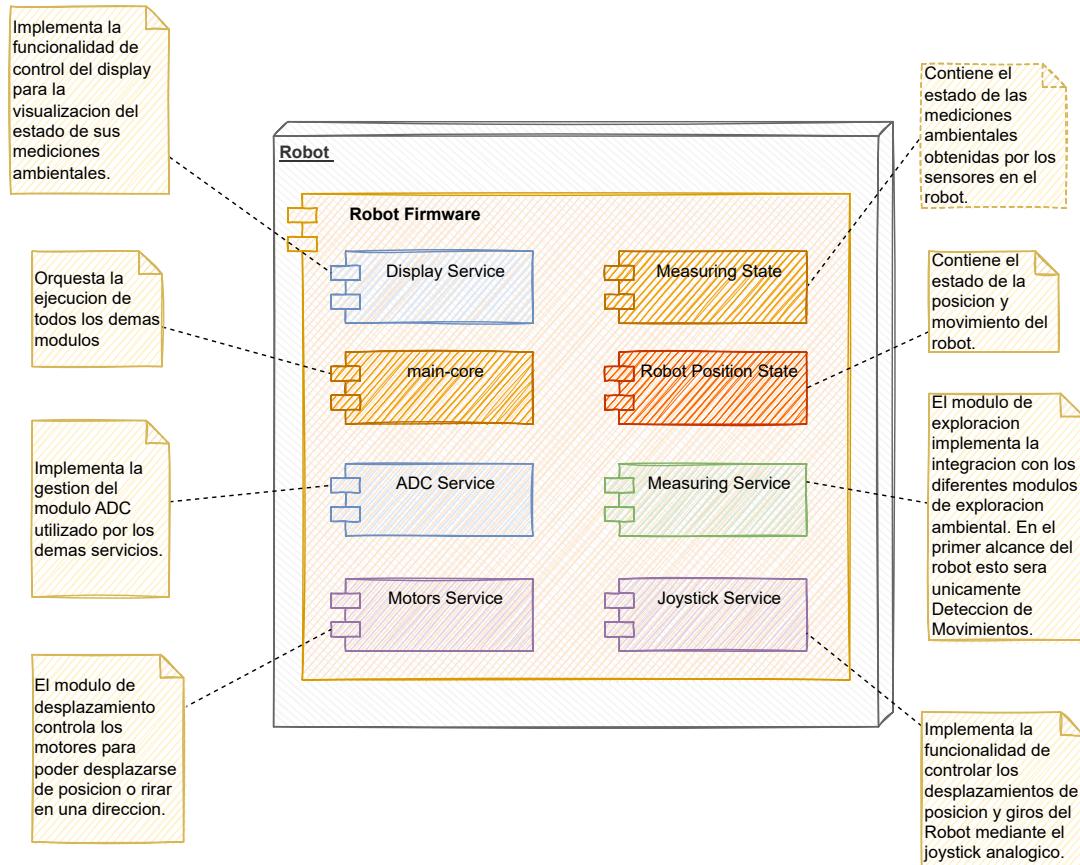


FIGURA 3.1. Arquitectura global.

Los componentes y servicios de software del Robot en la versión v1 son los siguientes:

1. Componentes de software

- main-core: orquesta las diferentes tareas desde las que se invocan los demás componentes de software.
- Measuring Service: abstrae el acceso a los módulos de medición de temperatura, humedad, presión y luminosidad.
- Measuring State: mantiene el estado de cada uno de los parámetros ambientales medidos.
- Robot Position State: mantiene el estado del movimiento actual del robot.
- ADC Service: abstrae el acceso a los módulos que hacen uso de los canales que requieren conversiones ADC (Análogo/Digital), como el joystick analógico y el fotoresistor.
- Motors Service: abstrae el acceso al módulo de control de motores.
- Display Service: abstrae el acceso al módulo de control del display mediante Ic2.
- Joystick Service: abstrae el acceso al módulo de control del joystick.

2. Servicios (tareas)

- a) Display Task
- b) Measuring Task
- c) Joystick Task
- d) Motors Task

3.1.2. Arquitectura y diseño de componentes en la versión v2.0

Luego de expandir su funcionalidad, los componentes y servicios de software se separaron físicamente en el hardware del robot y el del joystick, agregándose además los necesarios para la comunicación inalámbrica. A continuación podemos apreciar la arquitectura de software del sistema en su versión v2.0 y el detalle de sus componentes y servicios.

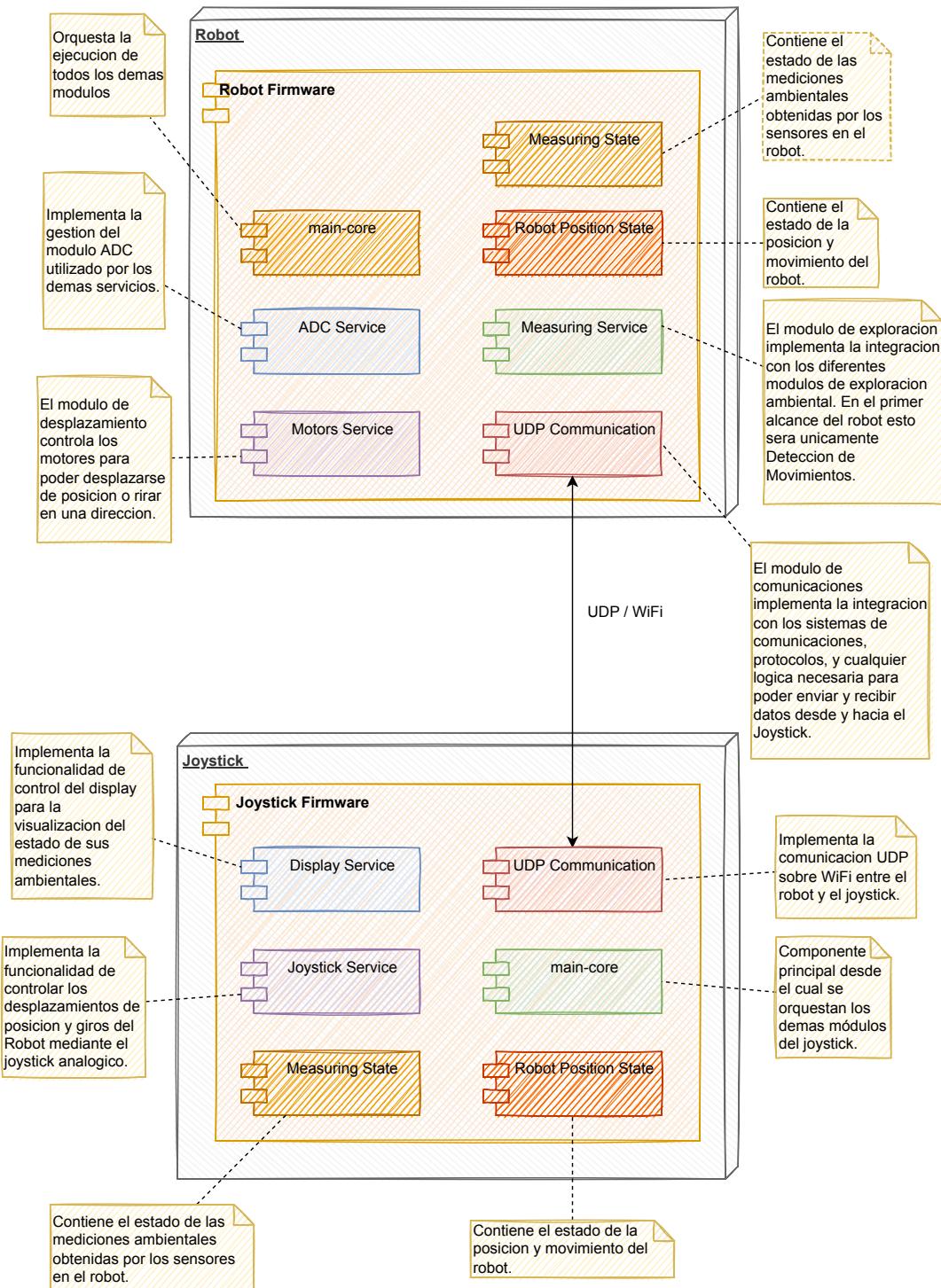


FIGURA 3.2. Arquitectura global.

Los componentes de software y servicios del robot son:

1. Componentes de software
 - a) main-core
 - b) Measuring Service
 - c) Measuring State

- d) Robot Position State
 - e) ADC Service
 - f) Motors Service
 - g) WIFI Service
 - h) UDP Service
2. Servicios (tareas)
- a) Measuring Task
 - b) Motors Task
 - c) UDP Server Task

Los componentes de software y servicios del joystick son:

1. Componentes de software
- a) main-core
 - b) Measuring State
 - c) Robot Position State
 - d) UDP Service
2. Servicios (tareas)
- a) Display Task
 - b) Joystick Task
 - c) UDP Server Task

3.2. Implementacion de los modulos

Los macro componentes de hardware presentes en la arquitectura de la version v2.0 son el robot y el joystick, los cuales constituyen dos sistemas embebidos independientes implementados con dos microcontroladores ESP32, integrados entre si por medio de una red WiFi y una comunicacion UDP. Los modulos hardware desarrollados son los siguientes.La arquitectura de hardware del sistema esta compuesta por los siguientes modulos:

- En el robot:
 - Control de los motores DC.
 - Control de los sensores de medicion (DHT11, BMP280 y fotoresistor).
 - Gestión de la comunicacion inalambrica via WIFI (en la version v2.0).
- En el joystick:
 - Control del display.
 - Control del joystick.
 - Gestión de la comunicacion inalambrica via WIFI (en la version v2.0).

La integracion de los mismos se realizo mediante el disenio y contruccion de una placa integradora central, que conecta los dispositivos hardware con el microcontrolador ESP-32.

3.2.1. Control de la red WIFI

El modulo de red WiFi esta integrado en el chip ESP32 en el cual se soportan multiples features [24] por lo cual a nivel hardware no fue necesario realizar ningun conexionado. A nivel software, la gestion del modulo WiFi se encuentra incluida en el SDK ESP-IDF, y el acceso al mismo se realiza desde el modulo ADC 2 [13]. Por este motivo, cuando el sistema embebido utiliza el modulo WiFi, el uso del ADC2 queda restringido a esta funcionalidad por lo cual cualquier otro dispositivo que deba hacer uso del ADC debe ser configurado para utilizar el ADC1, como por ejemplo los modulos de joystick y detección de luminosidad, explicados en las siguientes secciones.

El desarrollo del prototipo se baso en el siguiente codigo de ejemplo [25] provisto por ESP-IDF y la configuracion del *soft access point WiFi* se realizo en base a los parametros de red detallados en la siguiente tabla 3.1:

TABLA 3.1. Configuracion de AP WiFi

Parametro	Valor
SSID	Robot
password	Robot

3.2.2. Control del joystick analogico

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el SDK ESP-IDF y se configuro el modulo ADC1 de acuerdo a los siguientes detalles en la tabla 3.3:

TABLA 3.2. Conexionado joystick

Channel	Unit	Pin GPIO
6	1	34
7	1	35

A continuación se puede apreciar el conexionado fisico en la figura 3.3.

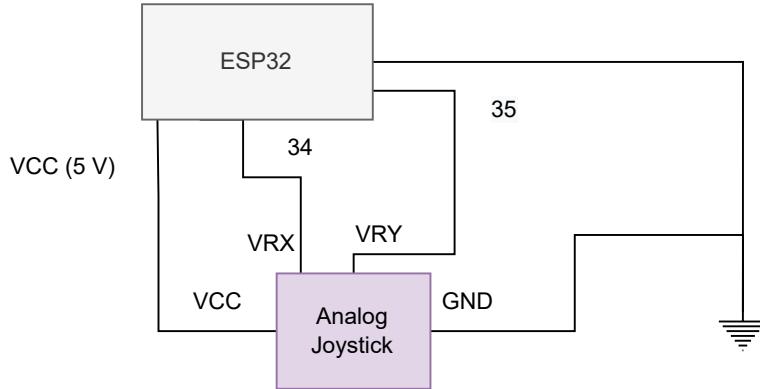


FIGURA 3.3. Conexionado joystick.

3.2.3. Medición de valor de luminosidad

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el SDK de ESP-IDF y se configuro el modulo ADC1 de acuerdo a los detalles provistos en la siguiente tabla 3.3

TABLA 3.3. Conexionado fotoresistor

Channel	Unit	Pin GPIO
0	1	36

A continuacion se puede apreciar un diagrama de su conexionado fisico en la figura 3.4.

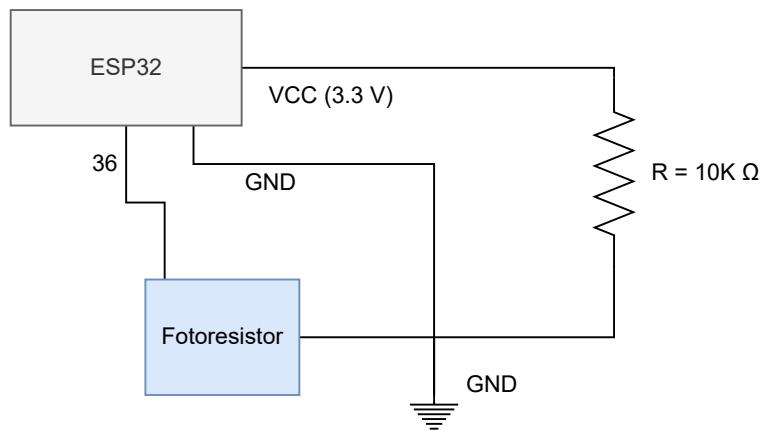


FIGURA 3.4. Conexionado fotorresistor.

3.2.4. Medición de temperatura y humedad

Para el desarrollo de este modulo se utilizó la biblioteca de código ESP-IDF-Lib Components Library [19] que provee el soporte para gestionar el DHT11. Para acceder a las lecturas del dispositivo se abstrajo el mismo mediante el componente Measuring Service, el cual es invocado por la tarea Measuring Task y el estado de la lectura es almacenado en el componente Measuring State. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 3.5.

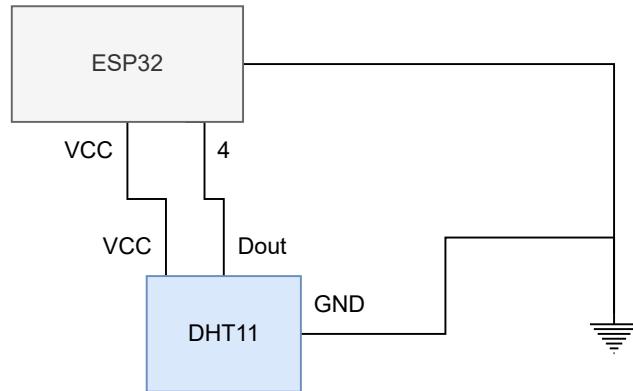


FIGURA 3.5. Circuito del conexionado DHT11.

3.2.5. Medición de presión

Para el desarrollo de este modulo se utilizó el framework ESP-IDF y la biblioteca de código ESP-IDF Components que provee el soporte para gestionar el dispositivo BMP280 por medio del protocolo I2C. El driver es inicializado en el componente main-core para ser posteriormente invocado desde el Measuring Service en la tarea Measuring Task. Sus lecturas son guardadas en el Measuring State. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 3.6.

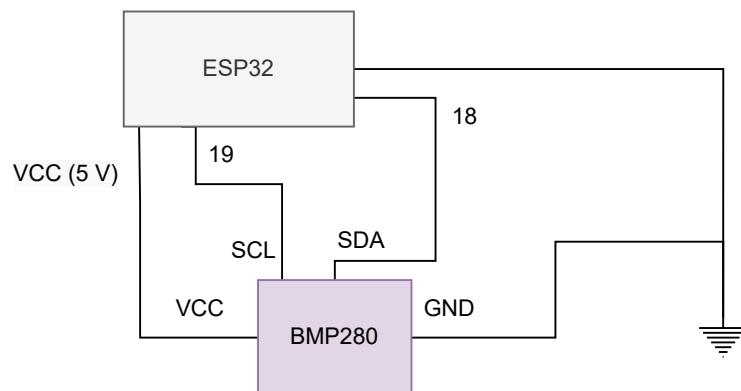


FIGURA 3.6. Conexión BMP280.

3.2.6. Control de motores DC

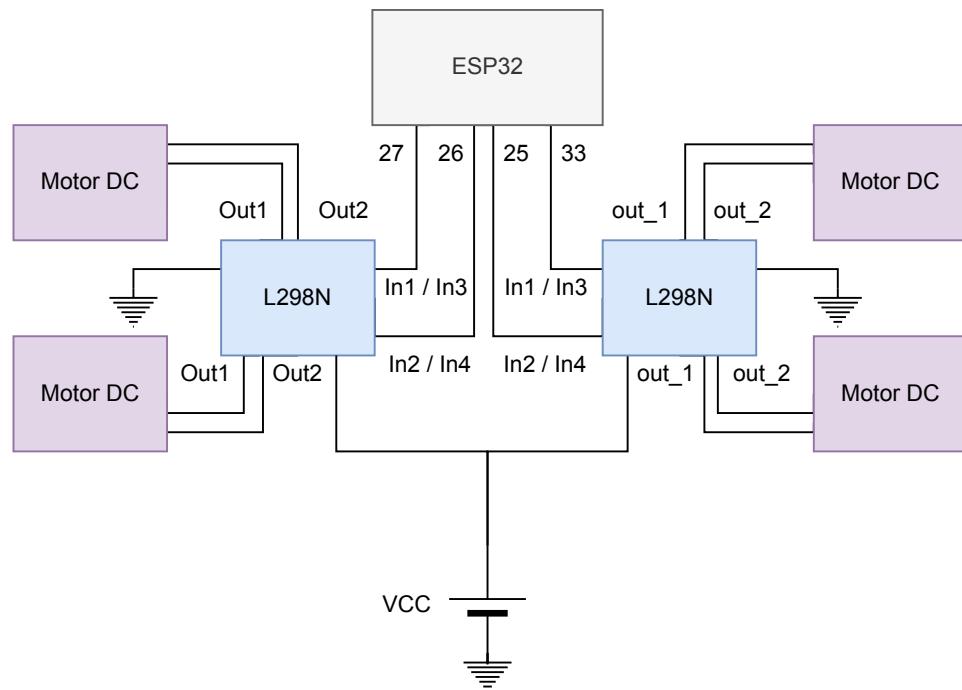


FIGURA 3.7. Conexionado motores.

3.2.7. Control del display

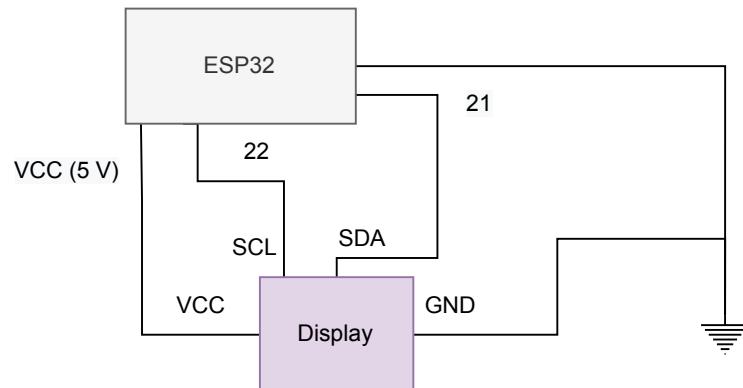


FIGURA 3.8. Conexionado display.

3.3. Arquitectura de hardware

3.3.1. Conexión del robot

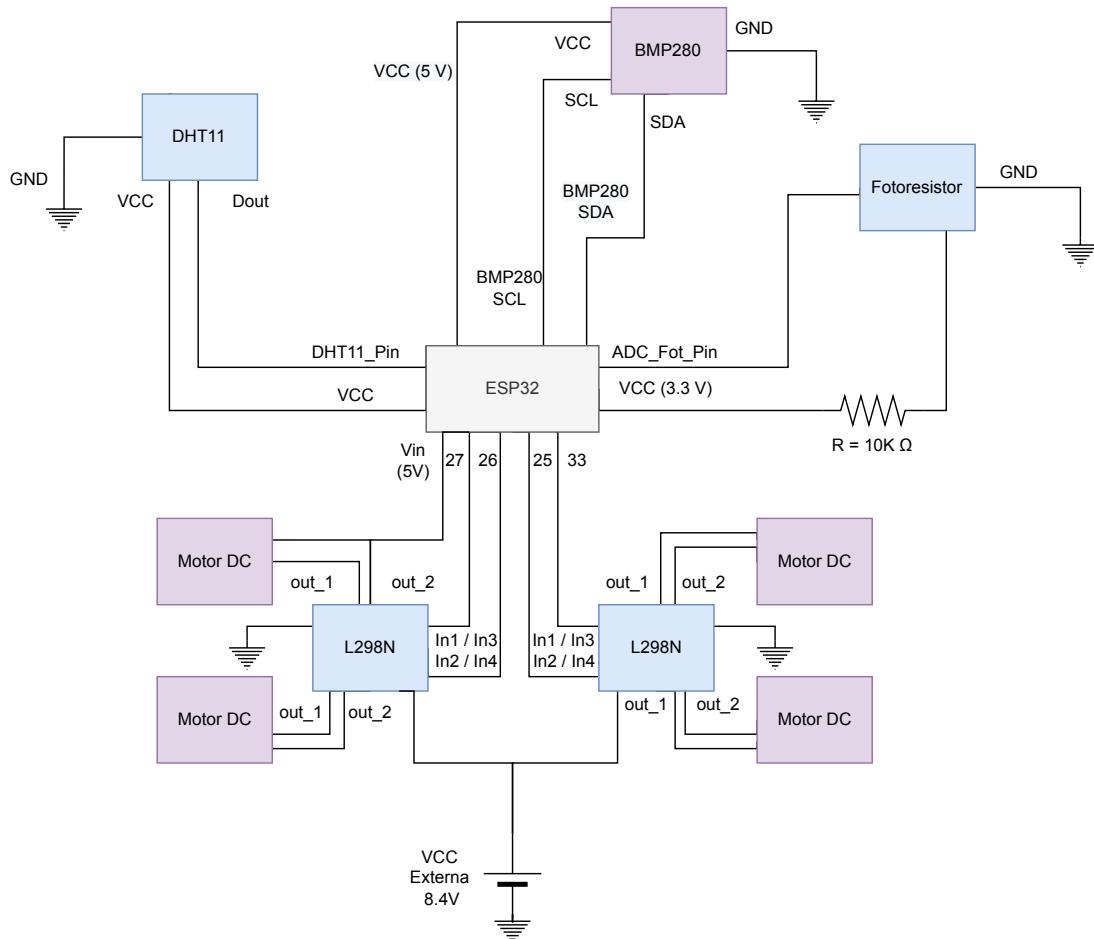


FIGURA 3.9. Conexión del robot.

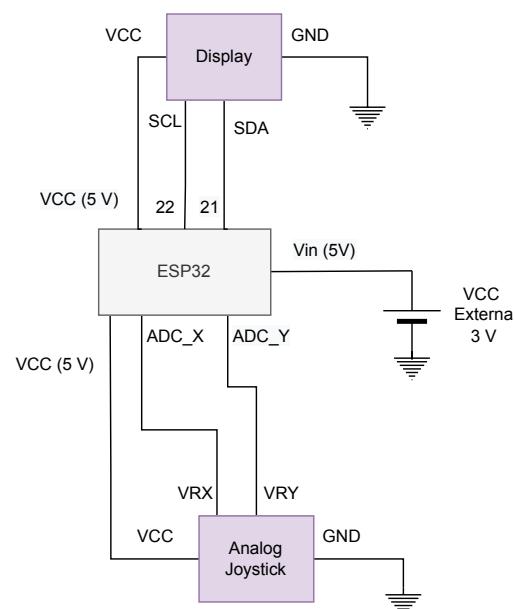


FIGURA 3.10. Conexión del joystick.

3.3.2. Conexionado fisico del robot

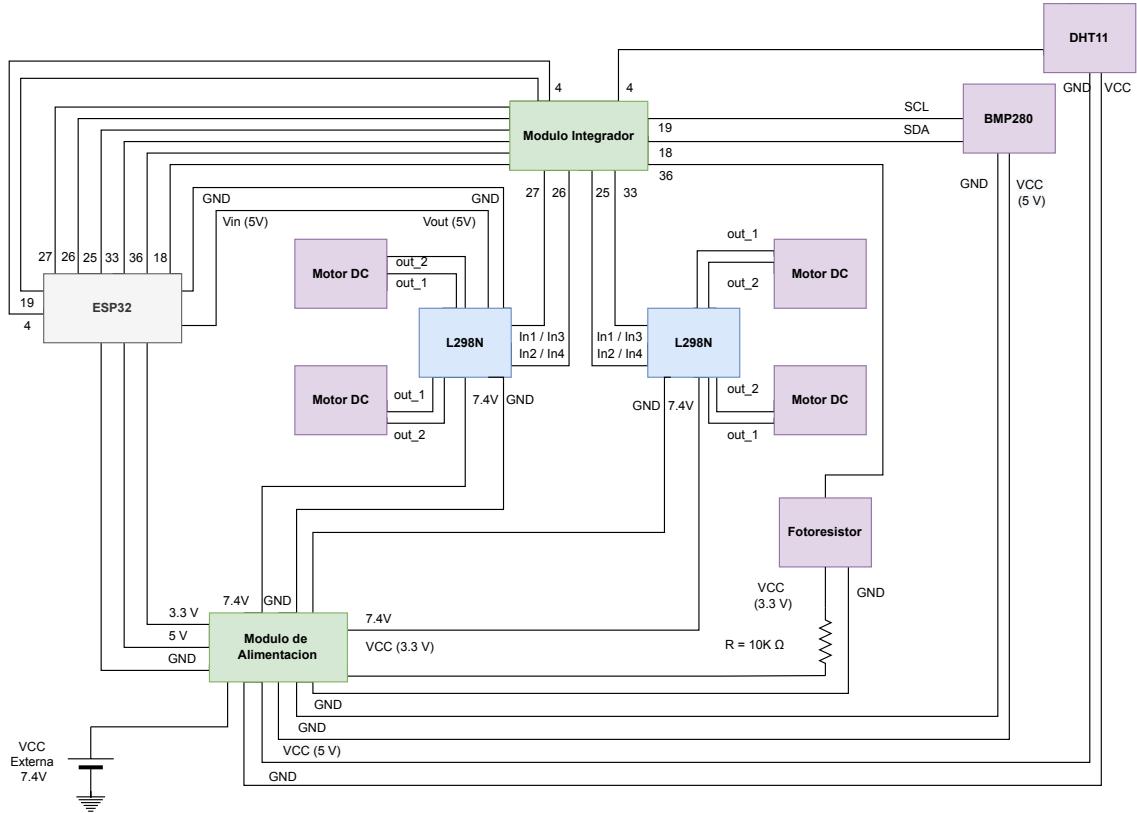


FIGURA 3.11. Conexionado fisico del robot.

3.4. Ciclo de desarrollo

Durante el ciclo de desarrollo se utilizaron las herramientas explicadas en el capítulo anterior, y se creó por cada prototipo una imagen Docker extendiendo la de espressif/idf [26]. El proceso de compilación y despliegue está explicado en la documentación técnica del producto [27].

Capítulo 4

Ensayos y resultados

Esta sección presenta los diferentes prototipos realizados para determinar la viabilidad de cada una de las funcionalidades provistas, la metodología de desarrollo, testing, y finalmente los entregables finales del trabajo.

4.1. Proceso de desarrollo y aseguramiento de calidad

Para el proceso de desarrollo se realizaron pruebas de concepto de las diferentes funcionalidades utilizando como materiales la bibliografia encontrada en internet, las hojas de datos y los ejemplos de codigo provistos por el SDK y librerias empleadas. Una vez logrado el objetivo funcional de componente se optimizo y encapsulo cada modulo para ser integrado de manera individual a un prototipo integrador sin afectar el funcionamiento de cualquier otro modulo. De esta manera se desarrollo un prototipo integrador como la sumatoria de todos los modulos de forma incremental, probandose por regresion que los modulos ya integrados previamente siguieran funcionando de forma optima.

Una vez logrado el prototipo integrador con todas las funcionalides de la version v1.0 se prosiguió a la expansion en hardware del mismo para crear la version v2.0 extrayendo los modulos de joystick y display -que serian posteriormente agregados al sistema embebido del joystick- e incorporando los modulos de conectividad UDP sobre WiFi.

Tras lograr la version v2.0 se repitio el proceso de control de calidad de los diferentes modulos ya integrados.

A continuacion se detallan las diferentes pruebas realizadas

4.2. Verificacion tecnica de los diferentes modulos

Todos los modulos fueron probados mediante una inspeccion visual durante el proceso de pruebas de concepto.

4.2.1. Verificacion del modulo de joystick

Se verifico visualmente que los valores del joystick analogico puedan ser leidos apropiadamente, y que sean representativos y relevantes con la direccion del movimiento de la palanca sobre sus coordenadas X e Y.

4.2.2. Verificacion del modulo de control del display

Se verifico visualmente que el display represente los caracteres programados en la prueba de concepto con una intensidad de luz aceptable para poder leerlos apropiadamente.

4.2.3. Verificacion del modulo de control de motores

Se verifico visualmente que individualmente el motor pudiera girar en ambos sentidos. Luego, al implementarse los cuatro motores con sus ruedas, se probó que se pueda realizar los giros en todas las direcciones.

4.2.4. Verificacion del modulo de medicion de temperatura y humedad

Se verifico visualmente que los valores obtenidos por el sensor DHT11 fueran cercanos a lo esperado en relacion a la temperatura en el interior del lugar de experimentacion y la humedad en un valor cercano a lo reportado en Google.

4.2.5. Verificacion del modulo de medicion de presion atmosferica

Se verifico visualmente que el valor obtenido por el sensor BMP280 fuera cercano a lo esperado en relacion al valor reportado por Google.

4.2.6. Verificacion del modulo de medicion de luminosidad

Se verifico visualmente que los valores obtenidos del fotorresistor, tras ser transformados a valores absolutos porcentuales, guarden relacion con el nivel de luminosidad ambiental del interior de lugar de experimentacion.

4.2.7. Verificacion del modulo de comunicacion UTP sobre WiFi

Por medio de un dos programas UDP, uno cliente y uno servidor, se probó el establecimiento de la comunicacion UDP entre dos ESP32. Luego se incorporó el servicio de comunicaciones UDP en el robot y mientras que desde el programa cliente se enviaban las acciones representando las direcciones del movimiento a realizar (FORWARD, BACKWARD, LEFT, RIGHT) y se observó visualmente como el robot giraba sus ruedas en función de los comandos enviados. Finalmente se incorporó el modulo de comunicaciones en el joystick para enviar los comandos al robot cuando se realizaba dicho

4.3. Pruebas funcionales del producto

4.3.1. Prueba del modulo de medición de temperatura y humedad

Se compararon los valores medidos por el modulo de medicion de temperatura y humedad basado en el sensor DHT11 con los obtenidos a través de un dispositivo de medicion de temperatura y humedad. Se realizó la medicion en diferentes contextos:

- En el interior de una vivienda.
- En el exterior durante el dia.
- En el exterior durante la noche.

En la siguiente tabla se pueden apreciar los resultados.

TABLA 4.1. Resultados de mediciones de temperatura y humedad

Contexto	Temp. Robot	Temp. Ref.	Hume. Robot	Hume. Ref.
Interior	22.0	23.6	44.0 - 45.0	58.5
Exterior (dia)	17.0	14.0	47.0 - 53.0	62.9 - 64.0
Exterior (noche)	-	-	-	-

En el siguiente video se puede apreciar el experimento [28].

4.3.2. Prueba del modulo de medición de presión

Se compararon los valores medidos por el modulo de medicion de presion basado en el sendor BMP280 con los obtenidos a traves de un dispositivo marometro digital. Se realizo la medicion en el interior de la vivienda dos dias distintos.

En la siguiente tabla pueden apreciarse los resultados obtenidos:

TABLA 4.2. Resultados de mediciones de presion ambiental

Contexto	Presion. Robot	Presion. Ref.
Dia 1	1013	1018.9
Dia 2	1003.9	998

En el siguiente video se puede apreciar el experimento [29].

4.3.3. Prueba del modulo de medición de luminosidad ambiental

Se compararon los valores medidos por el modulo de medicion de luminosidad basado en un fotoresistor percibidos por el ojo humano sin utilizar ningun dispositivo de medicion. Se realizo la medicion en diferentes escenarios

- En interiores con luz concentrada sobre el sensor.
- En interiores con luz ambiental no concentrada.
- En interiores con a oscuras
- En el exterior de dia.
- En el exterior de noche.

Los resultados mostraron que los valores porcentuales indicados por el modulo de medicion de luminosidad son consistentes con los niveles de luz detectados por el ojo humano. En el siguiente video se puede apreciar el experimento [30].

4.3.4. Prueba del control y desplazamiento del robot

Se verifico el control del desplazamiento del robot de forma visual por medio de accionar el joystick en las diferentes coordenadas (X;Y) y se controlo que:

- la direccion del movimiento del robot sea acorde al accionamiento del joystick

- el tiempo de respuesta en el movimiento del robot y tras accionar del joystick sea minimo, permitiendo una buena experiencia de usuario

En el siguiente video puede apreciarse dicho experimento [31].

4.3.5. Prueba del modulo de visualización de display

Se verifico el funcionamiento del display visualizando las lecturas de los valores sensados y transmitidos por el robot. Se controlo que:

- las lecturas sean nitidas y entendibles
- las unidades de medida esten presentes
- haya un detalle de lo que se esta midiendo acompañando las lecturas y la unidad de medida
- el nivel de luminosidad sea optimo para permitir la lectura independiente-mente de la iluminacion ambiental
- se presenten las lecturas de todos los valores observados

En el siguiente video se puede apreciar el experimento [32].

4.4. Reportes de testing

...

4.5. Documentacion del producto

Se desarrollo la documentacion del producto compuesta de los siguientes entre-gables

- Documentacion tecnica [27].
- Manual de usuario [33].

Capítulo 5

Conclusiones

Conclusiones del trabajo...

- ¿Cuál es el grado de cumplimiento de los requerimientos?
- ¿Cuán fielmente se pudo seguir la planificación original (cronograma incluido)?
- ¿Se manifestó algunos de los riesgos identificados en la planificación? ¿Fue efectivo el plan de mitigación? ¿Se debió aplicar alguna otra acción no contemplada previamente?
- Si se debieron hacer modificaciones a lo planificado ¿Cuáles fueron las causas y los efectos?
- ¿Qué técnicas resultaron útiles para el desarrollo del proyecto y cuáles no tanto?

5.1. Próximos pasos

Acá se indica cómo se podría continuar el trabajo más adelante.

Bibliografía

- [1] Latam Mining. *Robots y minería: Gobierno argentino quiere implementarlos.* URL: <https://www.latam-mining.com/robots-y-mineria-gobierno-argentino-quiere-implementarlos/>.
- [2] Diario de Cuyo. *Gobierno pone la mira en el desarrollo de robots para la actividad minera.* URL: <https://www.diariodecuyo.com.ar/politica/Gobierno-pone-la-mira-en-el-desarrollo-de-robots-para-la-actividad-minera-20200202-0052.html>.
- [3] Universidad Nacional de San Juan. *Robots en la minería.* URL: http://www.unsj.edu.ar/home/noticias_detalles/4810/1.
- [4] Ing. Nelson Dario García Hurtado e Ing. Melvin Andrés González Pino. *Robot de exploración terrestre Geobot.* URL: https://www.unipamplona.edu.co/unipamplona/portalIG/home_40/recursos/01_general/revista_1/09102011/v01_09.pdf.
- [5] Ing. Hernán L. Helguero Velásquez1 e Ing. Rubén Medinaceli Tórrez. *Robot Minero: Sistema Detector de Gases utilizando Sensores en Tiempo Real MIN – SIS 1.0 SDG-STR.* URL: http://www.scielo.org.bo/scielo.php?script=sci_arttext&pid=S2519-53522020000100003.
- [6] Boston Dynamics. *Spot.* URL: <https://www.bostondynamics.com/products/spot>.
- [7] Waygate Technologies. *BIKE - An advanced crawler robot for remote visual inspection.* URL: <https://www.bakerhughes.com/waygate-technologies/robotic-inspection/bike>.
- [8] Espressif. *ESP32.* URL: <https://www.espressif.com/en/products/socs/esp32>.
- [9] Espressif. *ESP32-WROOM-32D Datasheet.* URL: https://www.espressif.com/sites/default/files/documentation/esp32-wroom-32d_esp32-wroom-32u_datasheet_en.pdf.
- [10] Mouser. *DHT11 datasheet.* URL: <https://www.mouser.com/datasheet/2/758/DHT11-Technical-Data-Sheet-Translated-Version-1143054.pdf>.
- [11] Bosch. *BMP280 datasheet.* URL: <https://cdn-shop.adafruit.com/datasheets/BST-BMP280-DS001-11.pdf>.
- [12] Handson Technology. *PS2 Joy Stick for Arduino/Raspberry.* URL: <http://www.handsontec.com/dataspecs/accessory/PS2-Joystick.pdf>.
- [13] Espressif. *Analog to Digital Converter (ADC).* URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/v4.4/esp32/api-reference/peripherals/adc.html>.
- [14] Handson Technology. *I2C Serial Interface 1602 LCD Module.* URL: http://www.handsontec.com/dataspecs/module/I2C_1602_LCD.pdf.
- [15] Adafruit. *DC Gearbox Motor - TT Motor -200RPM - 3 to 6VDC.* URL: https://media.digikey.com/pdf/Data%20Sheets/Adafruit%20PDFs/3777_Web.pdf.

- [16] CMake. *CMake*. URL: <https://cmake.org/>.
- [17] CMake. *Ninja*. URL: <https://cmake.org/cmake/help/latest/generator/Ninja.html>.
- [18] Espressif. *ESP-IDF Programming Guide | Get Started*. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/get-started/>.
- [19] Readthedocs by Ruslan V. Uss. *ESP-IDF Components library*. URL: <https://esp-idf-lib.readthedocs.io/en/latest/>.
- [20] Espressif Programing Guide. *ESP-IDF Get Started*. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/get-started/index.html>.
- [21] Docker. *Docker*. URL: <https://docker.com/>.
- [22] Visualstudio. *Visualstudio Code*. URL: <https://code.visualstudio.com/>.
- [23] Ubuntu. *Ubuntu*. URL: <https://ubuntu.com/>.
- [24] Espressif. *ESP-IDF WiFi*. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/stable/esp32/api-guides/wifi.html>.
- [25] Espressif. *ESP-IDF WiFi Sample Code*. URL: https://github.com/espressif/esp-idf/tree/v5.2.1/examples/wifi/getting_started/softAP.
- [26] Espressif. *Espressif Docker Image*. URL: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/stable/esp32/api-guides/tools/idf-docker-image.html>.
- [27] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Documentacion Tecnica*. URL: https://github.com/kronleuchter85/cese_proyecto_especializacion/blob/main/docs/Documentacion-Tecnica.pdf.
- [28] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Probando control de desplazamiento*. URL: <https://prueba-display-resultados>.
- [29] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Probando control de desplazamiento*. URL: <https://prueba-display-resultados>.
- [30] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Probando control de desplazamiento*. URL: <https://prueba-display-resultados>.
- [31] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Probando control de desplazamiento*. URL: <https://prueba-desplazamiento>.
- [32] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Probando control de desplazamiento*. URL: <https://prueba-display-resultados>.
- [33] Gonzalo Carreno. *Robot de exploracion ambiental - Manual de usuario*. URL: https://github.com/kronleuchter85/cese_proyecto_especializacion/blob/main/docs/Manual-De-Usuario-vFinal.pdf.