



## 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

<b>Resumen</b>	<b>I</b>
<b>1. Introducción general</b>	<b>1</b>
1.1. Motivación . . . . .	1
1.2. Estado del arte . . . . .	1
1.3. Alcance y objetivos . . . . .	1
1.4. Requerimientos . . . . .	2
<b>2. Introducción específica</b>	<b>3</b>
2.1. Tecnologías de hardware utilizadas . . . . .	3
2.1.1. Espressif ESP32 . . . . .	3
2.1.2. Sensor de temperatura y humedad DHT11 . . . . .	3
2.1.3. Sensor de presión BMP280 . . . . .	4
2.1.4. Fotorresistor como sensor de luminosidad . . . . .	4
2.1.5. Joystick analógico . . . . .	4
2.1.6. Display LCM1602A . . . . .	5
2.1.7. Motores de corriente continua . . . . .	5
2.2. Tecnologías de software utilizadas . . . . .	6
2.2.1. Marco de trabajo ESP-IDF . . . . .	6
2.2.2. Plataforma Docker . . . . .	6
2.2.3. Visual Studio Code . . . . .	7
2.2.4. Sistema operativo Ubuntu . . . . .	7
<b>3. Diseño e implementación</b>	<b>9</b>
3.1. Arquitectura de software del sistema . . . . .	9
3.2. Arquitectura de hardware del sistema . . . . .	9
3.3. Interfaz de usuario . . . . .	9
<b>4. Ensayos y resultados</b>	<b>11</b>
4.1. Proceso de desarrollo y aseguramiento de calidad . . . . .	11
4.2. Prototipos de los diferentes módulos . . . . .	11
4.2.1. Prototipo de funcionalidad de medición de temperatura y humedad . . . . .	11
4.2.2. Prototipo de funcionalidad de medición de presión . . . . .	12
4.2.3. Prototipo de funcionalidad de medición de valor de lumi- nosidad . . . . .	12
4.2.4. Prototipo de funcionalidad de obtencion de valores analo- gicos del joystick . . . . .	13
4.2.5. Prototipo de funcionalidad de presentación de display . . . . .	14
4.2.6. Prototipo de funcionalidad de control de motores DC . . . . .	14
4.3. Tests de los diferentes módulos . . . . .	14
4.4. Tests del producto final . . . . .	14
4.5. Reportes de testing . . . . .	14

4.6. Verificacion y validacion del producto . . . . .	14
4.7. Documentacion del producto . . . . .	14
<b>5. Conclusiones</b>	<b>15</b>
5.1. Próximos pasos . . . . .	15



# Índice de figuras

2.1. Microcontrolador ESP32-WROOM-32D. . . . .	3
2.2. Sensor DHT11. . . . .	4
2.3. Sensor BMP280. . . . .	4
2.4. Fotorresistor. . . . .	4
2.5. Joystick analógico. . . . .	5
2.6. Display LCM1602A. . . . .	5
2.7. Motor de corriente continua. . . . .	5
2.8. Proceso de desarrollo utilizando ESP-IDF. . . . .	6
4.1. Circuito del conexionado DHT11. . . . .	12
4.2. Conexionado BMP280. . . . .	12
4.3. Conexionado fotorresistor. . . . .	13
4.4. Conexionado joystick. . . . .	13



# Índice de tablas

4.1. Conexionado DHT11 . . . . .	11
4.2. Conexionado BMP280 . . . . .	12
4.3. Conexionado fotorresistor . . . . .	13
4.4. Conexionado joystick . . . . .	13



***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 es 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 mas adelante en el estado del arte. Por otra parte, se pretende 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, acuáticos y/o submarinos, y de suelos.

### 1.3. Alcance y objetivos

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

- sistema de desplazamiento terrestre.
- operaciones de exploración:
  1. medición de humedad ambiental

2. medición de temperatura, presión ambiental,
  3. medición de presión ambiental,
  4. 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 hasta un ángulo de 360 grados.
- b) El sistema debe ser capaz de realizar las siguientes operaciones de exploración:
  - 1) medición de humedad ambiental,
  - 2) medición de temperatura ambiental,
  - 3) medición de luminosidad ambiental,
  - 4) 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 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.
  - 1) la interfaz de usuario debe permitir visualizar las lecturas de cada uno de los sensores,
  - 2) 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 es una serie de microcontroladores de bajo costo y bajo consumo creado y desarrollado por *Espressif Systems* embebido en un chip con Wi-Fi integrado (2.4 GHz band) y Bluetooth de modo dual. Emplea dos cores Xtensa® 32-bit LX6 CPU. Incluye interruptores de antena integrados, balun de RF, amplificador de potencia, amplificador de recepción de bajo ruido, filtros, 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 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 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). Utilizado en aplicaciones académicas relacionadas al control automático de temperatura, aire acondicionado, monitoreo ambiental en agricultura y más. En la figura 2.2 se puede apreciar una imagen del mismo.

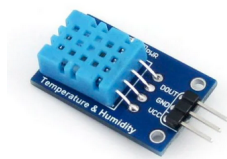


FIGURA 2.2. Sensor DHT11.

### 2.1.3. Sensor de presión BMP280

El BMP280 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 mismo.

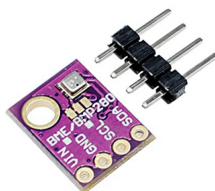


FIGURA 2.3. Sensor BMP280.

### 2.1.4. Fotorresistor como sensor de luminosidad

El fotorresistor es una resistencia eléctrica que varía su valor en función de la cantidad de luz que incide sobre su superficie. Cuando el fotorresistor 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 electrones con lo cual el material se hace más conductor, y se disminuye su resistencia. En la figura 2.4 se puede apreciar una imagen del mismo.

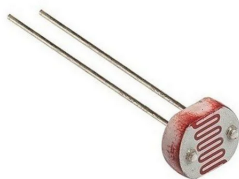


FIGURA 2.4. Fotorresistor.

### 2.1.5. Joystick analógico

El módulo de joystick analógico 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 V cuando inicialmente se encuentra en posición de reposo (en el centro), mientras que en el trayecto del desplazamiento de la palanca hará que la salida varíe de 0V a 5V dependiendo de su dirección X e Y. Al conectar este módulo a un

microcontrolador se puede leer un valor de alrededor de 512 en su posición de reposo mientras que al moverlo cambia entre 0 y 1023 dependiendo de su posición. En la figura 2.5 se puede apreciar una imagen del mismo.

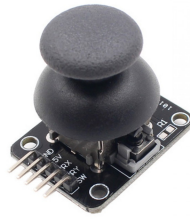


FIGURA 2.5. Joystick analógico.

### 2.1.6. Display LCM1602A

El display LCM1602A consta de una pantalla de cristal líquido de 1602 caracteres, en un módulo de matriz de puntos para mostrar letras, números y caracteres, etc. Permite representar dos filas con hasta 16 caracteres en cada una y dado que se encuentra integrado a una interfaz adaptadroa I2C puede ser controlado por este protocolo. En la figura 2.6 se puede apreciar una imagen del mismo.



FIGURA 2.6. Display LCM1602A.

### 2.1.7. Motores de corriente continua

El motor DC (o corriente continua), pertenece a la clase de los electromotores y sirve principalmente para transformar la 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 mismo.



FIGURA 2.7. Motor de corriente continua.

## 2.2. Tecnologías de software utilizadas

### 2.2.1. Marco de trabajo ESP-IDF

Espressif 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 Internet de las cosas (IoT) con Wi-Fi, Bluetooth, administración de energía y varias otras características del sistema. Sus componentes son:

1. Toolchain para compilar el código para ESP32,
2. Build tools - con utilidades como CMake y Ninja para construir la aplicación completa para ESP32,
3. ESP-IDF que esencialmente contiene la API de desarrollo (software base y bibliotecas complementarias) para ESP32 y scripts para ejecutar Toolchain.

En la figura 2.8 se puede apreciar una imagen del proceso de desarrollo y despliegue usando el framework ESP-IDF.

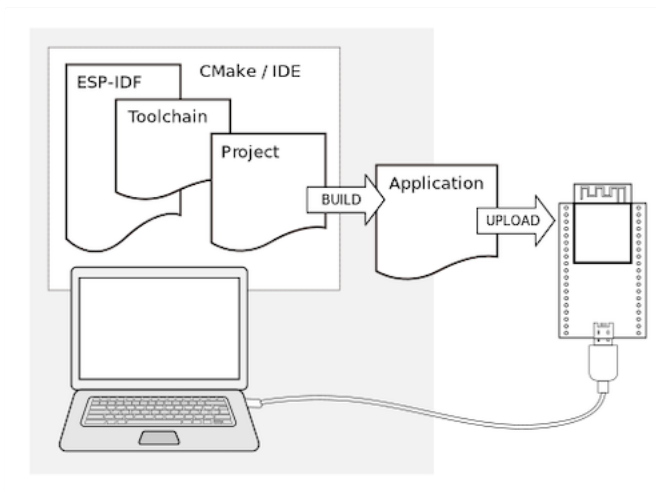


FIGURA 2.8. Proceso de desarrollo utilizando ESP-IDF.

### 2.2.2. Plataforma Docker

Docker 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.

### 2.2.3. Visual Studio Code

Visual Studio Code 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 es una distribución Linux basada en Debian GNU/Linux y patrocinada 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.

### 3.1. Arquitectura de software del sistema

...

### 3.2. Arquitectura de hardware del sistema

...

### 3.3. Interfaz de usuario

...





## 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 utilizó TDD (Test Driven Development) con CMock, Ceedling y Unity como frameworks para abordar esto. Para la construcción de los casos de pruebas se utilizó Control Flow Test como técnica de caja blanca a fin de diseñar los tests unitarios y de integración. Adicionalmente, se configuró el entorno de desarrollo basado en Docker, por lo que se extiende la imagen de Expressif y se agregó el conjunto de utilidades ESP-IDF Components como parte de la misma. Luego de versionar esta imagen en el *Docker Registry* utilizado se configuró el servidor de integración continua para ejecutar las compilaciones usando esta imagen por cada push realizado. En la siguiente imagen se puede apreciar la infraestructura implementada para abordar el ciclo de desarrollo y despliegue.

[pendiente imagen]

### 4.2. Prototipos de los diferentes módulos

#### 4.2.1. Prototipo de funcionalidad de medición de temperatura y humedad

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el framework ESP-IDF y la biblioteca de código ESP-IDF Components que provee el soporte para gestionar el DHT11. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 4.1 y los detalles del conexionado de sus pines en la tabla 4.1.

TABLA 4.1. Conexionado DHT11

Nombre lógico	Pin GPIO
Pin DHT11	2

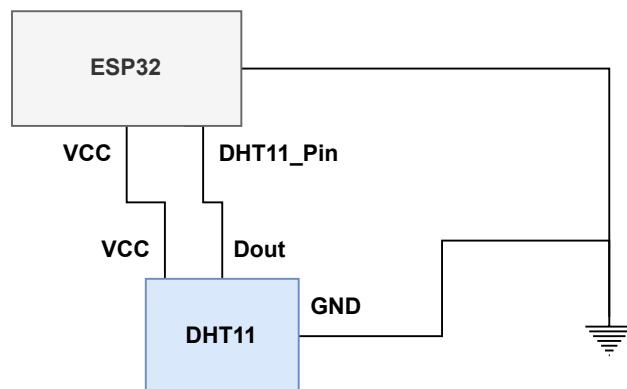


FIGURA 4.1. Circuito del conexionado DHT11.

#### 4.2.2. Prototipo de funcionalidad de medición de presión

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el framework ESP-IDF y la biblioteca de código ESP-IDF Components que provee el soporte para gestionar el BMP280. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 4.2 y los detalles de sus pines en la tabla 4.2.

TABLA 4.2. Conexionado BMP280

Nombre lógico	Pin GPIO
BMP SDA	18
BMP280 SCL	19

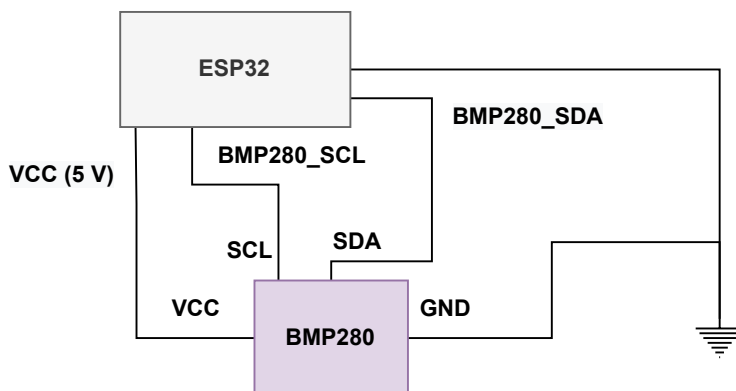


FIGURA 4.2. Conexionado BMP280.

#### 4.2.3. Prototipo de funcionalidad de medición de valor de luminosidad

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el siguiente conexionado y la biblioteca de código ADC provista por ESP-IDF. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 4.3 y los detalles de sus pines en la tabla 4.3.

TABLA 4.3. Conexionado fotorresistor

Nombre lógico	Pin ADC	Pin GPIO
ADC Fot pin	channel 0 - unit 2	4

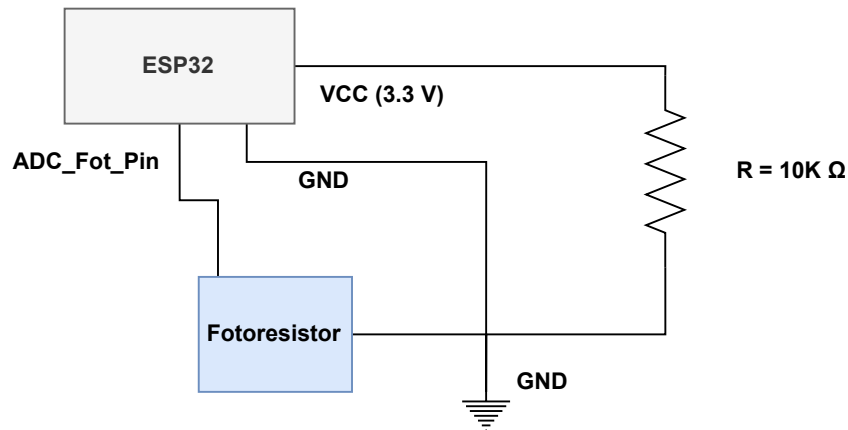


FIGURA 4.3. Conexionado fotorresistor.

#### 4.2.4. Prototipo de funcionalidad de obtencion de valores analogicos del joystick

Para el desarrollo de este prototipo se utilizó el siguiente conexionado y la biblioteca de código ADC provista por ESP-IDF. A continuación se puede apreciar el conexionado del prototipo en la figura 4.4 y los detalles de sus pines en la tabla 4.4.

TABLA 4.4. Conexionado joystick

Nombre lógico	Pin ADC	Pin GPIO
ADC X	channel 1 - unit 2	0
ADC Y	channel 7 - unit 1	35

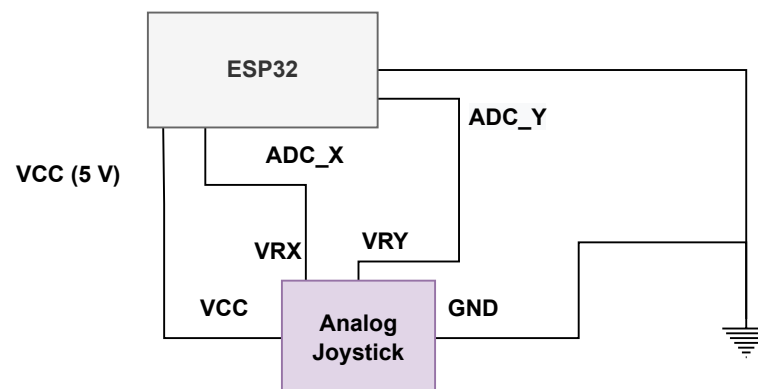


FIGURA 4.4. Conexionado joystick.

**4.2.5. Prototipo de funcionalidad de presentación de display**

**4.2.6. Prototipo de funcionalidad de control de motores DC**

...

**4.3. Tests de los diferentes módulos**

...

**4.4. Tests del producto final**

...

**4.5. Reportes de testing**

...

**4.6. Verificacion y validacion del producto**

...

**4.7. Documentacion del producto**

...

## 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.