



**FACULTAD
DE INGENIERIA**

Universidad de Buenos Aires

**CARRERA DE ESPECIALIZACIÓN EN
SISTEMAS EMBEBIDOS**

MEMORIA DEL TRABAJO FINAL

**Automatización y Control de Redes de
Distribución de Agua**

Autor:

Luis Mariano Campos

Director:

Mg. Esp. Ing. Eric Pernia (UNQ/FIUBA)

Jurados:

Esp. Ing. Franco Bucafusco (FIUBA)

Mg. Ing. Leonardo Carducci (FIUBA)

Ing. Marcelo Romeo (UNSAM)

*Este trabajo fue realizado en la ciudad de Tucumán,
entre marzo de 2019 y diciembre de 2020.*

Resumen

El presente trabajo trata el diseño y construcción de un prototipo a escala, de un sistema de control de caudal de agua con salida a canal abierto. Como herramientas de trabajo, se aplicaron para la función de control, un algoritmo PID, como elemento actuador, se construyó una válvula de control servoalimentada, energizada por un motor paso a paso, y para la medición de la variable controlada, en este caso caudal, se fabricó un caudalímetro por placa de aforo triangular, cuyas características dimensionales se determinaron en forma empírica. La etapa de control cuyo componente principal es un microcontrolador con una arquitectura ARM - Cortex M4 cuenta con un sistema operativo de tiempo real, para aprovechar las características relevantes del determinismo y la comunicación entre tareas, además sobre el mismo se desarrollaron interfaces de programación de aplicaciones (API) necesarias para la modularización del software.

Agradecimientos

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

Índice general

Resumen	I
1. Introducción general	1
1.1. Descripción del estado actual sobre el manejo de agua en canales abiertos	1
1.2. Problemáticas actuales en la gestión del recurso hídrico y posible solución tecnológica	2
1.3. Motivación	5
1.4. Objetivos y alcances	6
2. Introducción específica	7
2.1. Estructura general del sistema	7
2.2. Compuertas miller	8
2.3. Especificación del Software y Hardware	10
2.3.1. Requisitos específicos del software	10
2.3.2. Requisitos específicos del hardware	11
2.4. Planificación	11
3. Diseño e implementación	13
3.1. Hardware	13
3.1.1. Construcción de la válvula de control	13
3.1.2. Servomotor	14
Configuraciones del conector P1	14
Circuito interfaz del conector de señal de control (P1)	15
4. Ensayos y Resultados	17
4.1. Pruebas funcionales del hardware	17
5. Conclusiones	19
5.1. Conclusiones generales	19
5.2. Próximos pasos	19

Índice de figuras

1.1. Sistema de distribución de agua de la provincia de Jujuy.	1
1.2. Diagrama general	3
1.3. Celda primaria.	5
2.1. Ilustración de un vertedero triangular ubicado en determinado punto a medir caudal en el canal.	7
2.2. Diagrama en bloque de control - celda primaria.	8
2.3. Compuerta tipo miller para toma-granja.	9
2.4. Conducto preparado para colocar compuerta tipo miller.	9
2.5. Toma-granja tipo miller de compuerta circular de 18" de diámetro.	10
3.1. Gráfica del caudal en función de la apertura de la válvula.	14
3.2. Circuito Interfaz - conexiones de señales a colector abierto.	15

Índice de tablas

2.1. caption corto	12
------------------------------	----

Dedicado a... [OPCIONAL]

Capítulo 1

Introducción general

Este capítulo introduce al lector sobre la conformación de una red de canales de agua a cielo abierto, las dificultades que presentan actualmente, y por sobre todo la necesidad de desarrollar, como solución, un sistema tecnológico que permita gestionar el recurso hídrico de manera eficiente.

1.1. Descripción del estado actual sobre el manejo de agua en canales abiertos

Una red de canales de riego es preponderantemente una zona geográfica que puede definirse como: conjunto de canales de riego, una o más fuentes comunes de abastecimiento de agua y las áreas de cultivo, relativamente compactas, que cuenta con decreto de creación por parte del poder ejecutivo, con un título de concesión otorgado a los usuarios organizados en asociaciones civiles para uso de las aguas y la administración, operación y conservación de la infraestructura hidroagrícola. Puede concluirse que una red de canales de riego es mucho más que una colección de agua, infraestructura y superficie, ya que implica además aspectos legales, administrativos, socioeconómicos y productivos muy importantes e interdependientes entre sí. Para que se tenga una idea muy general sobre como esta constituido generalmente un conjunto de red de canales de riego, a continuación se presenta una figura para ofrecer mayores detalles.



FIGURA 1.1. Sistema de distribución de agua de la provincia de Jujuy.

Este sistema de distribución, que podemos apreciar en la "Figura 1.1", cuenta con 128 kilómetros de canales de tierra, 64 kilómetros de canales revestidos con hormigón, 400 kilómetros de acequias de tierra en general para caudales inferiores a los 150 L/seg. Estos puntos que se pueden observar en la "Figura 1.1", son visitados a diario por los operarios que recorren desde pocos hasta varios kilómetros, algunos dos veces o mas por día, para verificar, operar (aumentar o disminuir caudal) medir y/o aforar (medir nivel de agua) de forma manual. Luego, según los valores obtenidos en mediciones llevan a cabo cálculos precisos para fijar un determinado caudal de agua. Algunos son de mayor o menor importancia, ya que corresponden a canales principales, secundarios, terciarios, cuaternarios o acequias que entregan agua a un grupo reducido de usuarios. Es de destacar que para poder mover el agua hasta un usuario, en general depende de varios movimientos de compuertas en cadena.

Tradicionalmente, se ha denominado como "operación de canales de riego" ó simplemente "operación", al conjunto de actividades y aspectos realizados directamente en la infraestructura hidráulica con objeto de planear, programar, distribuir y entregar el agua de riego a los productores en forma eficiente y oportuna. Estas condiciones de eficiencia y oportunidad son fundamentales en la tarea de operación.

1.2. Problemáticas actuales en la gestión del recurso hídrico y posible solución tecnológica

La problemática del agua es central en el sostenimiento de los sistemas socio-productivos de distintas regiones de nuestro país. Las fuentes del vital recurso para la vida son escasas y en muchas circunstancias son aprovechadas de forma deficiente o bien el acceso a ellas se ve limitado por diversas causas. En este contexto, existen organismos tanto públicos como privados que dan diagnósticos y resaltan dicha problemática de escasez, baja calidad y formas precarias de aprovechamiento de agua, muchas veces sin poder resolverla por cuestiones referidas a la disponibilidad de tecnologías apropiadas, la organización de la demanda y la gestión.

Por lo tanto, de acuerdo a lo manifestado podemos entender que la gestión de canales y redes de distribución de agua en la mayoría de las regiones del país se basa en operaciones de control manual en la que los operarios supervisan el estado de cada elemento y actúan en función de protocolos establecidos.

Hoy por hoy, estos procedimientos presentan una capacidad de reacción lenta ante la demanda variable de cada uno de los usuarios de agua, y esto representa un costo sumamente elevado mantener este servicio.

En estas circunstancias, es posible reconocer situaciones cuando el recurso de agua es en abundancia, se puede entregar caudales mayores a los solicitados, asegurando agua a todos los usuarios, lo que permite identificar dos situaciones posibles, grandes disminuciones por derrames y baja eficiencia en la gestión del agua.

Es importante, en este punto, separar las pérdidas de agua en canales abiertos, en intrínseca y operacionales. Las primeras se refieren a las pérdidas por evaporación, infiltración y fugas, es decir, aquellas que se deben a las condiciones climáticas, textura de suelos, longitud y estado de conservación de la red de canales, que son relativamente constantes para cada canal; las segundas se generan por causas relacionadas, fundamentalmente, con el manejo del agua y que por lo general son función del caudal manejado, experiencia del personal y supervisión realizada.

Las pérdidas por infiltración se pueden disminuir con revestimientos, lo que significa grandes inversiones, o en menor medida, manejando los niveles de diseño, ya que estos corresponden a la máxima eficiencia y mínima filtración. En lo que respecta a las pérdidas por operación, se reconoce que dichas pérdidas son aceptables si son menores de 5 por ciento. Se considera que un canal de agua de riego está bien operado si las pérdidas operacionales se mantienen entre 5 y 10 por cientos. Este tipo de pérdidas es mayor en prácticamente todos los casos a nivel país.

A continuación se propone una posible solución que involucra tecnologías modernas con el propósito esencial de disminuir, entre otras necesidades, las pérdidas operacionales expuestas, y que comprende una segunda instancia de desarrollo correspondiente al presente proyecto. En la siguiente figura se intenta mostrar una ilustración de dicha solución.

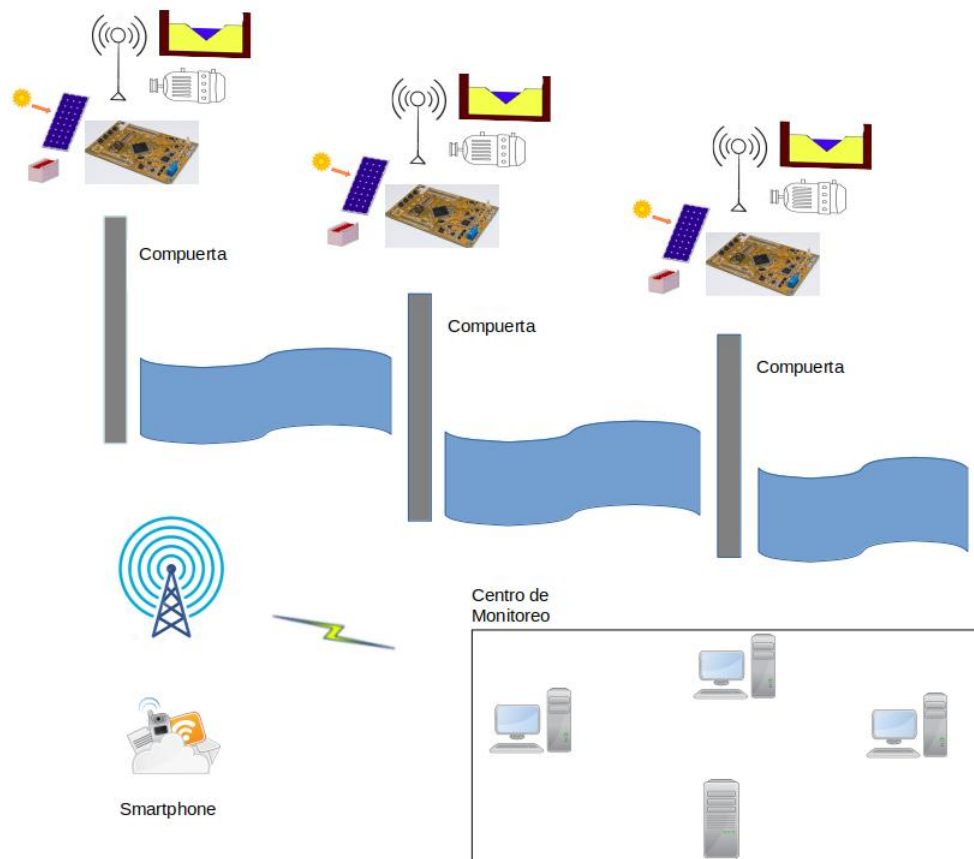


FIGURA 1.2. Diagrama general .

El esquema de la "Figura 1.2", tiene por objetivo principal resolver los problemas de disponibilidad de agua en regiones que presentan, entre otros factores, cierto grado de sequía. Además, no sólo busca maximizar la eficiencia en el abastecimiento de agua a cada uno de los usuarios en tiempo y forma, sino también minimizar la pérdida de la misma en las redes de canales, y así, poder brindar mayor seguridad en el suministro de agua para el riego a cada productor en sus predios. Con base a lo descrito, podemos también determinar que el principal beneficiario al optimizar la gestión del vital recurso hídrico es el proveedor de dicho recurso.

El esquema que se ilustra en la "Figura 1.2", podemos notar que esta compuesto principalmente por la automatización de cada una de las compuertas que conforman la red de canal, un centro de monitoreo donde reside el sistema de control central para gestionar la entrega de agua de forma remota. La comunicación de las compuertas entre sí y el centro de monitoreo se llevará a cabo mediante el empleo de la tecnología LoraWan. Esta ultima ofrece la posibilidad de comunicar puestos de trabajo o dispositivos cuyas distancias pueden circunscribirse desde unos pocos hasta varios kilómetros de separación. Algunos puestos de trabajos se encuentran situados en zonas donde la cobertura telefónica, internet y energía eléctrica no tienen alcance. Para resolver la carencia de energía eléctrica, se utilizará energía solar fotovoltaica. Además, se contará con una aplicación móvil desde la cual el operario podrá realizar gestiones de operación de forma remota respecto al centro de monitoreo.

Con relación a la automatización de las compuertas que constituyen los canales es prácticamente idéntica en cada una de las mismas. En la "Figura 1.2", podemos apreciar que es necesario la utilización de un motor, un microcontrolador como componente principal, un caudalímetro que permite regular el caudal establecido por el usuario, un panel solar y por último un dispositivo perteneciente a la tecnología LoraWan que admite la comunicación entre los diversos puestos o puntos de trabajo.

El funcionamiento a nivel sistema, será realizar los movimientos de compuertas correspondientes en cadena para establecer la cantidad de agua en tiempo y forma. Esta maniobra se puede llevar a cabo por un operario controlado desde el centro de monitoreo o bien definir una determinada maniobra preprogramada, de modo que el sistema trabaje de forma autónoma, por medio de comunicaciones entre las compuertas.

Se denomino Celda Primaria a una fracción pequeña del sistema global que en general es el más repetido con frecuencia, y que se encuentra dispuesto en cada una de las compuertas que constituye una red de canal de riego a cielo abierto, como podemos percibir en la "Figura 1.2". Esta celda primaria, en términos generales, esta constituida principalmente por un firmware que controla el movimiento de una compuerta por medio de un motor eléctrico y utilizando un caudalímetro, se regula el caudal de agua a un valor determinado, definido por el usuario. A modo de inicio de este proyecto global, este documento describe de forma detallada la construcción de un prototipo a escala que permite ejecutar esta celda primaria perteneciente al sistema completo y que se puede apreciar en la siguiente "Figura 1.3".

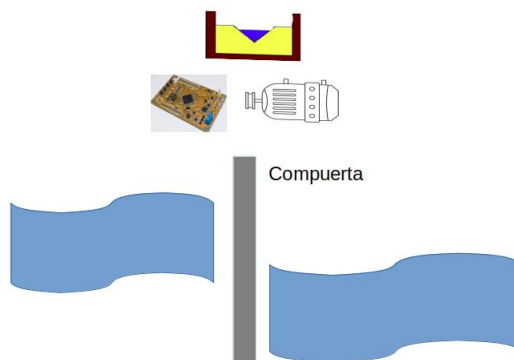


FIGURA 1.3. Celda primaria.

1.3. Motivación

Actualmente en algunas provincias del país la situación hídrica, en las redes de canales, carece de mantenimiento y de control en el manejo de agua. Esto pone en evidencia las necesidades concretas que existen en diversas asociaciones que administran el recurso. En la provincia de Jujuy, más precisamente el Consorcio de Riego del Valle de Perico, si bien, en general, no presentan problemas por la falta de agua, carecen de un control preciso en la cantidad de agua que se debe suministrar a cada uno de los usuarios empadronados. A lo largo del desarrollo de este proyecto los administradores brindaron información al respecto y también mencionaron las dificultades que resultan de realizar movimientos de compuertas que se encuentran realmente alejadas a varios kilómetros en diferentes puntos de la provincia y que en muchas circunstancias se deben visitar dos o más veces al día elevando los costos de traslados.

Por otro lado, en la provincia de la Rioja, el principal inconveniente que presentan los productores pequeños que subsisten del agua superficial, es la falta de agua. Hay una gran cantidad de superficie que ocupan estos productores con diversos cultivos. Por lo que hay una gran superficie ocupada y el agua que se les suministra a cada uno en los turnados no les alcanza a cubrir las necesidades hídrica del cultivo. Esta necesidad se intensifica principalmente en los meses de octubre, noviembre y diciembre. La principales causas de la falta de disponibilidad del recurso se debe a las ineficientes tomas de agua que no captan la totalidad, deficiencia en el control de aperturas y cierres de las compuertas, la conducción, la falta de control de caudal, ya que en toda la red de canales no existen caudalímetros que registren las variaciones mensuales. Además, existen muchos robos de agua por las mismas compuertas donde cualquier usuario puede abrir su compuerta y permitir un flujo de agua para sus cultivos. Estas causas son las que motivaron llevar cabo este proyecto.

En este punto es importante destacar que no existen soluciones nacionales, por lo

tanto, el desafío es lograr ser competitivo en precio y prestaciones con respecto a productos importados que se encuentran en el mercado. Esto trae aparejado, desde el punto vista del cliente el beneficio de contar con soporte local y la posibilidad de modificar algo del sistema según las necesidades del cliente.

1.4. Objetivos y alcances

El objetivo general de este trabajo es aportar el diseño y elaboración de un sistema que mediante el empleo de un algoritmo de control PID permite regular el caudal de agua en canal abierto y con el uso de las tecnologías más actuales pueda ser empleado tanto en red de canales complejos hasta las redes más simples. A continuación se detallan los subobjetivos específicos que se tuvieron en cuenta :

- Diseño y construcción de un sistema de control que permita al usuario establecer un caudal de agua determinado de forma remota.
- Diseño y fabricación de un circuito de control de señales cuya finalidad del mismo es cumplir la función de interfaz entre la etapa de control y la de potencia correspondiente al driver del servomotor paso a paso.
- Incluir como parte del firmware un sistema de tiempo real.
- Para regular el caudal de agua, aplicar un algoritmo de control PID.
- Empleo de un sensor de presión para detectar el nivel de la superficie del agua.
- La apertura, control y cierre de las compuertas, se realizará mediante un sistema de servomotor, paso a paso, cuyo ángulo de actuación estará medido y controlado a través de un sensor potenciométrico resistivo.
- Proporcionar una gestión de agua de riego de forma eficiente.
- Desarrollar un firmware que sea escalable de tal modo que permita la comunicación con otros módulos patrón dispuestos en otras compuertas.

Capítulo 2

Introducción específica

En este capítulo se abordarán temas referentes al análisis de la estructura del sistema que se desarrolló, gestión, planificación del trabajo y técnicas relacionadas al sensor empleado.

2.1. Estructura general del sistema

Con el avance del diseño de un plano para la fabricación del prototipo para los diferentes ensayos a realizar, y con el método de aforo por compuerta a utilizar para la medición de caudal, ligeramente se identificó que emplear una compuerta se generarían filtraciones de agua en sus guías de desplazamiento que, en una maqueta, a escala producirían errores considerables al momento de realizar las mediciones relacionadas a la altura de la superficie de agua, y cálculos pertinentes para determinar el caudal, por lo que en el sistema no se obtendrían los resultados esperados. En este entorno, el flujo de agua que fluya por debajo de la compuerta sería menor que en el caudalímetro, instrumento ubicado en un punto distante de la compuerta en el sentido que fluye el recurso hídrico. De esta forma, obtendríamos dos valores de caudales diferentes debido, entre otros factores, a las filtraciones. Esto motivo reemplazar, en el prototipo, la compuerta por una válvula y así eliminar los errores que introducen dichas filtraciones. Para el control de la válvula se elaboró un servomotor con el empleo de un motor paso a paso con su correspondiente controlador.

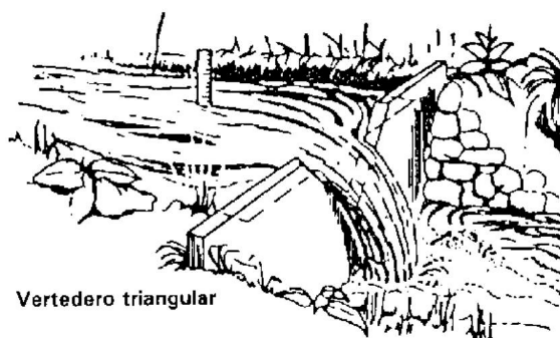


FIGURA 2.1. Ilustración de un vertedero triangular ubicado en determinado punto a medir caudal en el canal.

Para medir el caudal, se fabricó un caudalímetro por placa de aforo triangular. Estos tipos de instrumentos, también denominados vertederos, representan un

dique o pared que intercepta en un determinado punto una corriente de líquido, en este caso agua, con superficie libre, como se puede apreciar en la "Figura 2.1". En general, se utilizan para mantener un nivel de superficie de aguas arriba que no exceda de un valor límite, o bien para medir el caudal de agua circulante por un canal. Este instrumento resulta un medidor de caudal sencillo pero efectivo en canales abiertos.

El principio de funcionamiento de la celda primaria, en el prototipo a escala, consiste en el control del eje de un servomotor, que por medio de un mecanizado entre dicho servomotor y una válvula, domina el movimiento de esta última y así establece el caudal de agua en el valor que desea fijar el usuario.

El diagrama de control correspondiente es el que se muestra en la "Figura 2.5". La salida del servomotor actúa directamente sobre la válvula, que en este caso es una llave esférica, pero podría ser sin ningún inconveniente un sistema de cremallera para abrir una compuerta vertical, como las que podemos encontrar con reiteración en los canales de agua a cielo abierto. La salida de la válvula es el flujo controlado de caudal al canal, en este punto se coloca un medidor de caudal que luego su resultado es comparado con el set point, el cual es un valor de caudal fijado por el usuario. En el sumador, la diferencia que existe entre el set point y el valor de caudal medido se obtiene una señal de error, que luego es procesada por un algoritmo de control PID para que la misma sea cero.

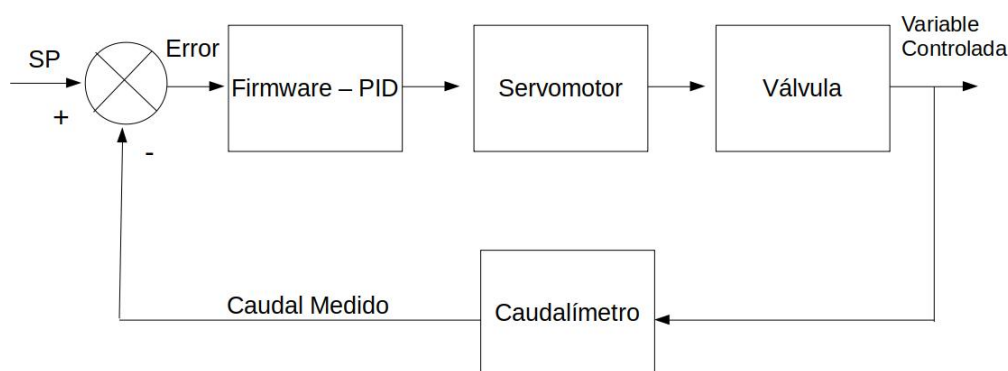


FIGURA 2.2. Diagrama en bloque de control - celda primaria.

2.2. Compuertas miller

Las compuertas Miller es el mecanismo más utilizado en los canales de agua de riego para controlar la entrada de agua de los canales ramales y tomas directas a

las parcelas. Están construidas de fierro fundido (vaciado o colado) por su resistencia a la oxidación; sin embargo, son frágiles y poco maleables. La toma Miller, en esencia, es una compuerta circular que obtura la entrada a la tubería de salida, la que es izada por un mecanismo elevador compuesto de un vástago cilíndrico con cuerda tipo tornillo (roscas), generalmente de 2" de diámetro y longitud variable, en función de la altura a colocar la toma y un volante. Las tomas-granja Miller se clasifican por el diámetro de la tubería a obturar, y son de 18" y 24" las más comunes para tomas-granjas, mientras que las de 30" y 36" son usadas para abastecer ramales y subramales. Las ventajas de este tipo de tomas es que son relativamente baratas, la mayoría de las fundidoras las pueden construir y son de fácil colocación. Como desventajas, destacan que pueden tener filtraciones de consideración al ser difícil un cierre hermético debido al metal de la tubería y de la compuerta (comal), especialmente si, durante su fundición, no hay cuidado de tener acabados completamente a nivel. La calibración de esta estructura es difícil, ya que al abrirse parcialmente la compuerta circular sobre la tubería circular, se forman secciones tipo "media luna" con área hidráulica variable, sin seguir un patrón de fácil cálculo.



FIGURA 2.3. Compuerta tipo miller para toma-granja.



FIGURA 2.4. Conducto preparado para colocar compuerta tipo miller.



FIGURA 2.5. Toma-granja tipo miller de compuerta circular de 18" de diámetro.

Este mecanismo que se mostró y que se emplea en muchos países para el control de entrada de agua a los canales principales o bien a las parcelas, impulso a utilizar, en el prototipo a escala, una válvula esférica simulando ser una compuerta miller.

2.3. Especificación del Software y Hardware

A continuación se presentan los requerimientos específicos de software y hardware del sistema, que se tuvieron en cuenta al momento de inicio del desarrollo de este proyecto, cuyo fin es, mediante el control de movimiento de una válvula regular el caudal de agua según las necesidades del usuario.

2.3.1. Requisitos específicos del software

Los requisitos específicos de software fueron:

1. El firmware deberá generar como señal, trenes de pulsos para controlar el movimiento del eje perteneciente al servomotor.
2. El firmware deberá determinar, mediante el sensor de presión en conjunto con el caudalímetro por placa de aforo triangular, el caudal de agua que fluye a través de este instrumento de medición.
3. El firmware deberá incluir un algoritmo de control PID, que por medio de un lazo de retroalimentación permita regular la variable a controlar.
4. El firmware deberá ser capaz, a través de un pin configurado como salida, establecer el sentido de giro del eje del servomotor, horario - antihorario.
5. El firmware deberá ser capaz, a través de un pin configurado como salida, habilitar - deshabilitar el servomotor.
6. El firmware deberá interactuar, mediante el empleo del puerto serial, con otra aplicación.

7. Con un protocolo de comunicación definido entre la aplicación externa y el firmware, este último deberá ser capaz de recibir y enviar datos.
8. El firmware deberá enviar una notificación de correcta recepción de cualquier comando mediante el envío de un comando específico hacia la aplicación externa.
9. El firmware deberá reportar o notificar a la aplicación externa la recepción de un comando inválido mediante un comando específico.
10. En caso de recepción de comandos válidos, el firmware deberá informar internamente que hay datos a procesar.

2.3.2. Requisitos específicos del hardware

Los requisitos específicos principales de hardware fueron:

1. Se hará uso de la placa EDU-CIAA-NXP como computadora principal para el prototipo a escala.
2. Se construirá un mecanizado de válvula de control estándar mediante un servomotor energizado paso a paso y un elemento medidor de ángulo tipo potenciométrico resistivo.
3. Se construirá un medidor de caudal por canal de aforo utilizando para la medición de la altura de nivel de agua un sensor MPX5010DP.
4. Se diseñará y fabricará un circuito como interfaz que controlará las señales enviadas desde la placa EDU-CIAA-NXP al controlador del servomotor paso a paso.

2.4. Planificación

La planificación original presentada al iniciar el proyecto contemplaba un trabajo de 600 horas. Los atrasos relacionados con la problemática identificada y expuesta en la sección 2.1, significó repensar un nuevo prototipo con una válvula de control mecanizada. Esto, implicó recurrir a una empresa dedicada a la mecanización de piezas para adaptar el servomotor y una válvula esférica. Como consecuencia de esto, no se pudo contar en tiempo y forma con la pieza total, por lo que se tuvo que modificar la planificación inicial. A continuación, se presenta la tabla 2.1, la misma detalla el desglose de tareas pertinente a la planificación original.

TABLA 2.1. Desglose de tareas

WBS	Tareas	Tiempo[hs]
1.	Documentación y Análisis Preliminar	19
1.1	Planificación del proyecto	24
1.2	Análisis de bibliografía específica	20
1.3	Definición de casos de pruebas	15
2.	Investigación, Diseño e Implementación	127
2.1	Inicialización del entorno de trabajo	34
2.2	Investigación y diseño del circuito controlador del motor	12
2.3	Investigación y diseño del circuito para el sensor lineal	31
2.4	Definición de la arquitectura del firmware	54
2.5	Definición de las interfaces y API's	32
2.6	Implementación de módulo controlador de motor	15
2.7	Implementación de módulos de adquisición de datos	12
2.8	Implementación de módulo de comunicación	16
2.9	Implementación de herramientas de testing	18
2.10	Integración de módulos	21
2.11	Investigación del sensor de presión diferencial	15
2.12	Calibración del sensor de presión diferencial y diseño del circuito	13
3.	Verificación y Validación	48
3.1	Pruebas unitarias en submódulos	24
3.2	Pruebas de integración	19
3.3	Pruebas de Sistema	23
4.	Cierre	36
4.1	Elaboración del Informe del proyecto	24
4.2	Elaboración de presentación final del proyecto	12

Capítulo 3

Diseño e implementación

En este capítulo se exponen las tomas decisiones relacionadas al diseño e implementación relacionada al hardware y firmware a lo largo del desarrollo del trabajo.

3.1. Hardware

3.1.1. Construcción de la válvula de control

Para la fabricación del prototipo fue preciso mecanizar una pieza la cual es una caja desmultiplicadora de fuerza que controla una válvula mediante la energización de un servomotor paso a paso. Al emplear una válvula de control fue importante estudiar sus características de funcionamiento. La válvula es un mecanismo que permite regular el flujo o caudal, en este caso de agua, entre dos partes del sistema. Básicamente la válvula es un ensamblaje compuesto de un cuerpo con conexión a una tubería y de un obturador operado por accionamiento, donde su función principal es variar el caudal del fluido que circula a través de ella, comportándose como un orificio cuya área está continuamente variando. Las válvulas son uno de los instrumentos de control esenciales en la industria. Debido a su diseño y materiales, las válvulas pueden abrir y cerrar, conectar y desconectar, regular, modular o aislar un enorme flujo de líquidos y gases. El obturador determina la característica de caudal de la válvula; es decir, la relación que existe entre la posición del obturador y el caudal de paso del fluido. El obturador de una válvula, conforme se va desplazando, produce un área de pasaje que posee una determinada relación característica entre la fracción de carrera de la válvula y el correspondiente caudal que escurre a través de la misma. A esa relación se le da el nombre de característica “inherente” de caudal de válvula. En este trabajo se utilizó una válvula cuya característica inherente es “Tipo de Apertura Rápida”. Se trata de una característica que produce una variación grande de caudal a través de la válvula con una carrera pequeña. Este tipo de válvula posibilita el pasaje de casi la totalidad del caudal nominal con apenas una abertura de 25 por ciento de la carrera total. Produce una ganancia muy alta a bajas aperturas de carrera y una ganancia muy baja en aperturas por encima de 60 por ciento de carrera total. La siguiente figura muestra la curva típica de una válvula de apertura rápida.

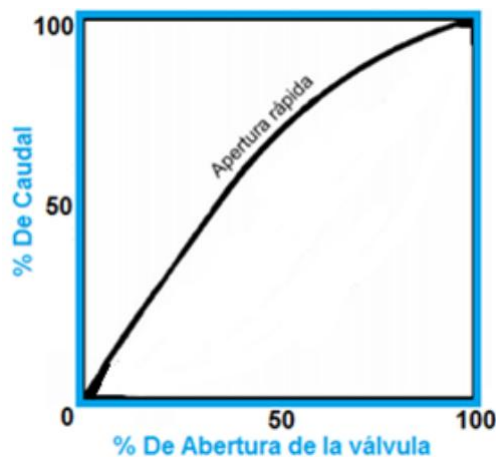


FIGURA 3.1. Gráfica del caudal en función de la apertura de la válvula.

3.1.2. Servomotor

Para el control de la válvula fue necesario un motor que pueda producir un momento de 1 Nm o más. Para este proyecto, por cuestión de disponibilidad, se utilizó un motor paso a paso y un controlador cuyo modelos son 86HS85 y MA860H respectivamente. El motor paso a paso de 8 hilos posee un torque nominal de 8,5 Nm, suficiente como para realizar movimientos de apertura parcial o total y cierre total de la carrera de dicha válvula, según las necesidades requeridas de caudal. El driver MA860H es un controlador para motores paso a paso compatibles con motores 86HS85 con las siguientes características principales:

1. Permite ajustar la corriente que se dirige hacia el motor.
2. Posibilita controlar al motor hasta en 200 micropasos.
3. Frecuencia de entrada de tren de pulso hasta 300khz.
4. Corriente de salida hasta 7.2A.
5. Entrada TTL compatible y ópticamente aislada.
6. Soporta modos PUL / DIR y CW / CCW.

El MA860H tiene dos conectores, el conector P1 para conexiones de señales de control y el conector P2 para conexiones de potencia y motor.

Configuraciones del conector P1

PUL+,PUL-: Señal de pulso: esta entrada representa la señal de pulso, activa en cada flanco ascendente o descendente (para este trabajo se encuentra activo en flanco ascendente); 4-5V equivale a un pulso alto y 0-0.5V a un pulso bajo. Para una respuesta confiable, el ancho de pulso debe ser superior a 1,5 microsegundos. DIR+;DIR- : Señal DIR: esta señal tiene niveles de voltaje bajo / alto, que representan dos direcciones de rotación del motor. Para una respuesta de movimiento confiable, la señal DIR debe estar por delante de la señal PUL por lo menos 5 microsegundos. 4-5V cuando DIR-HIGH, 0-0.5V cuando DIR-LOW.

ENA+;ENA-: Señal de Habilitación: esta señal se utiliza para habilitar/deshabilitar el controlador. Nivel alto (la señal de control NPN, PNP y las señales de control diferencial son por el contrario, es decir, nivel bajo para habilitar) para habilitar al controlador y nivel bajo para inhabilitar al controlador.

Circuito interfaz del conector de señal de control (P1)

El controlador MA860H puede aceptar entradas diferenciales y de un solo extremo (incluida la salida de colector abierto y PNP). El MA860H tiene 3 entradas lógicas aisladas ópticamente que están ubicadas en el conector P1 para aceptar señales de control del microcontrolador. Estas entradas están aisladas para minimizar o eliminar los ruidos eléctricos acoplados a las señales de control del variador. En la siguiente figura, se ilustra las conexiones a colector abierto. Siguiendo

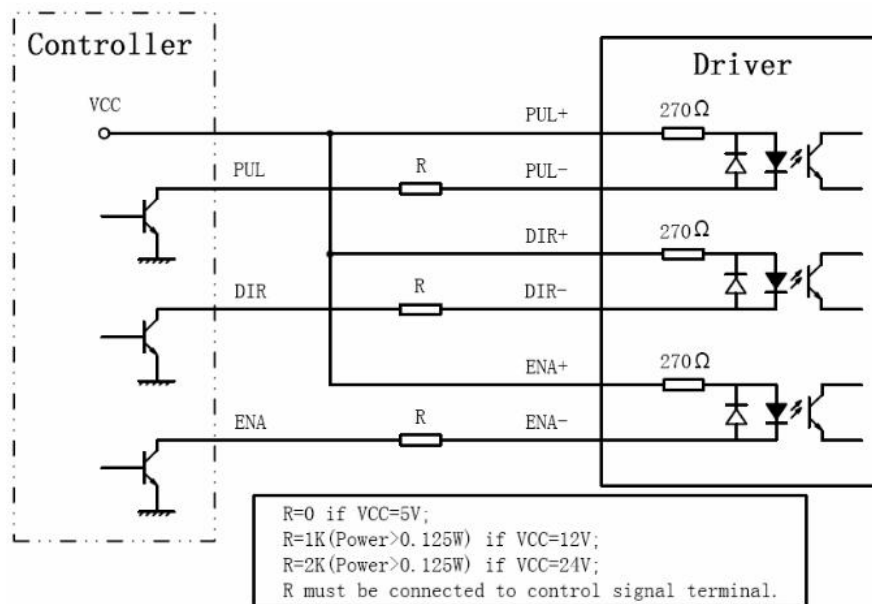


FIGURA 3.2. Circuito Interfaz - conexiones de señales a colector abierto.

las recomendaciones del fabricante relacionadas a la construcción del circuito interfaz entre el diver y el microcontrolador se diseñó y fabricó el circuito eléctrico que se muestra en la siguiente figura:

Capítulo 4

Ensayos y Resultados

4.1. Pruebas funcionales del hardware

La idea de esta sección es explicar cómo se hicieron los ensayos, qué resultados se obtuvieron y analizarlos.

Capítulo 5

Conclusiones

5.1. Conclusiones generales

La idea de esta sección es resaltar cuáles son los principales aportes del trabajo realizado y cómo se podría continuar. Debe ser especialmente breve y concisa. Es buena idea usar un listado para enumerar los logros obtenidos.

Algunas preguntas que pueden servir para completar este capítulo:

- ¿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?

5.2. Próximos pasos

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