



Universidad de Oriente
Facultad de Ingeniería Eléctrica
Departamento de Automática

TRABAJO DE DIPLOMA

En opción al título de Ingeniero en Automática

Autor
Miguel Ángel Zayas Barbán

Tutor
M.Sc. Angel Antonio Ravelo Batista

Noviembre, 2022



**UNIVERSIDAD
DE ORIENTE**

**Facultad de Ingeniería Eléctrica
Departamento de Automática**

TRABAJO DE DIPLOMA

Título

Diseño e implementación de un sistema basado en IoT para la supervisión de las variables medioambientales en la Colección de Arte y Arqueología "Francisco Prat Puig"

Autor

Miguel Ángel Zayas Barbán

Tutor

Ms.C. Angel Antonio Ravelo Batista

Noviembre, 2022

Hago constar que el presente Trabajo de Diploma fue realizado en la Universidad de Oriente como parte de la culminación de estudios de la especialidad de Ingeniería en Automática, autorizando a que el mismo sea utilizado por la Institución para los fines que estime convenientes, tanto de forma parcial como total, y que además no podrá ser presentado en eventos, ni publicados sin autorización de la Universidad.

Nombre y firma del autor

Los abajo firmantes certificamos que el presente trabajo ha sido realizado según acuerdo de la dirección de nuestro centro y el mismo cumple con los requisitos que debe tener un trabajo de esta envergadura referido a la temática señalada.

Nombre y firma del autor

Nombre y firma del Tutor

Fecha

Nombre y firma del Jefe de Carrera

Fecha

Nombre y firma del Jefe de Departamento

Fecha

Dedico este trabajo a Dios por haberme permitido llegar hasta aquí.

A mis padres, hermana y familia en general.

A mi prometida.

A mi tutor.

A mis amigos y a mis compañeros de estudio.

Agradecimientos

A Dios, por ser mi pronto auxilio en las tribulaciones.

A mi tutor Angel Ravelo por soportar la carga y la responsabilidad de guiarme en la realización de este trabajo, por las correcciones y por el apoyo como amigo.

A mi esposa Lianis, por haber estado a mi lado apoyándome, siendo mi mano derecha.

A mi familia, en especial a mis padres, Rubiel y Dámaris y a mi hermanita Susana por el apoyo en sus oraciones.

A mis amigos, Sergio, Ana, que me apoyaron incondicionalmente durante todo el proceso.

A mis compañeros de cuarto, Jandro, Enmanuel, José(Calvo), Jesús por los aportes al avance.

A mis profesores en general, por el conocimiento que me fueron impartiendo desde primer año en la universidad.

A todas las personas que de una manera u otra aportaron su granito de arena.

Listado de símbolos, términos especiales y abreviaturas no normalizadas

ADC - Analog-Digital Converter (Conversor Analógico-Digital).

BLE - Bluetooth Low Energy.

EEPROM - Electrical Erasable Programmable Read Only Memory.

GPIO - General Purpose Input Output.

HR - Humedad Relativa.

HTTP - Hypertext Transfer Protocol.

IoT - Internet de las Cosas o Internet of Things.

LDO - Low Drop Voltage.

Lx - Luxer (unidad de medida de la Iluminancia).

MQTT - Message Queing Telemetry Transport.

M2M - Machine To Machine.

PIR - Passive Infrared Sensor.

PPB - Partículas Por Billón.

PPM - Partículas Por Millón.

RFID - Radio Frequency Identification.

RTC - Reloj de Tiempo Real (Real Time Clock).

SN - Sensor Network (Rede de Sensores).

Wifi - Protocolo de Transmisión de Datos de Forma Inalámbrica.

Índice de figuras

Figura 1.1	Exposición permanente	9
Figura 1.2	Sala Memorial	10
Figura 1.3	Ubicación piezas	10
Figura 1.4	Comparación arquitecturas	11
Figura 1.5	Modelos de arquitecturas IoT basados en capas	13
Figura 1.6	Diagrama funcional de captura de datos	16
Figura 1.7	ESP-12F basado en ESP8266	19
Figura 2.1	Prueba de Concepto	32
Figura 2.2	Ubicación de los submódulos 1 y 2 en la vitrina	33
Figura 2.3	Ubicación submódulo 3	33
Figura 2.4	Placa para Nodos en las vitrinas (Anexo 2)	34
Figura 2.5	Sensor DHT22	35
Figura 2.6	Dimensiones sensor DHT22	36
Figura 2.7	IDE Arduino y sensor DHT	37
Figura 2.8	Sensor SGP30	37
Figura 2.9	Diagrama funcional SGP30	38
Figura 2.10	Interfaz SGP30	40
Figura 2.11	Sensor TZT-LM393	40
Figura 2.12	Sensor ZP07-MP503	42
Figura 2.13	Sensor BH1750	43
Figura 2.14	Acondicionamiento sensor BH1750	43
Figura 2.15	Módulo reloj de tiempo real RTC-DS3231	44
Figura 2.16	Conexiones del DS3231	45
Figura 2.17	Librería <SD.h>	46
Figura 2.18	Módulo SD	47
Figura 2.19	Almacenamiento datos en SD	47

Figura 2.20 Archivo de datos almacenado en la SD	47
Figura 2.21 Mapeo de los valores de los sensores	48
Figura 2.22 Multiplexor 74HC4051	49
Figura 2.23 Configuración de pines	51
Figura 2.24 Acondicionamiento	51

Índice de tablas

Tabla 1.1	Numeración autores	7
Tabla 1.2	IoT en los museos internacionales	7
Tabla 1.3	Referencias figura 1.5	12
Tabla 1.4	Capas de IoT	13
Tabla 1.5	Correlación de los nodos	22
Tabla 1.6	Variables microclimáticas recomendadas	25
Tabla 2.1	Relación sensores	35
Tabla 2.2	Distribución pines DHT22	37
Tabla 2.3	Señales de calidad de aire	39
Tabla 2.4	Asignación de pines	39
Tabla 2.5	Distribución pines	42
Tabla 2.6	Multiplexor 74HC4051	49
Tabla 2.7	Relación de precios de los componentes del sistema	52

Resumen

El presente Trabajo de Diploma trata el proceso de diseño e instalación de un sistema de monitoreo y visualización de las variables para el control del estado de conservación de las piezas pertenecientes a la Colección de Arte y Arqueología de Francisco Prat Puig ubicada en la Oficina del Historiador de la provincia de Santiago de Cuba. Se tratan generalidades sobre la aplicación del IoT en museos a nivel internacional y en Cuba. Se realiza una caracterización de los sensores a emplear para la supervisión, así como el montaje de una prueba de concepto. En concordancia con las características del lugar se efectúa el montaje de dicho sistema facilitando la supervisión del estado de las piezas y propiciándole a los especialistas del centro los datos necesarios para la toma de decisiones ante futuros eventos de deterioro. Este sistema puede ser empleado en posteriores proyectos relacionados con el monitoreo de variables ambientales, facilitando la visualización del estado de los mismos y la alerta temprana en caso de posibles afectaciones.

Palabras Claves: IoT, Sensores, Patrimonio Cultural, Sistema de Supervisión.

Abstract

This Diploma Work deals with the design and installation process of a monitoring and visualization system of the variables to control the state of conservation of the pieces belonging to the Francisco Prat Puig Collection of Art and Archeology located in the Historian's Office of the province of Santiago de Cuba. Generalities about the application of the IoT in museums internationally and in Cuba are discussed. A characterization of the sensors to be used for supervision is carried out, as well as the assembly of a proof of concept. In accordance with the characteristics of the place, the assembly of said system is carried out, facilitating the supervision of the state of the pieces and providing the specialists of the center with the necessary data for decision-making in the event of future deterioration events. This system can be used in subsequent projects related to the monitoring of environmental variables, facilitating the visualization of their status and early warning in case of possible affectations.

Key-Words: IoT, Sensors, Cultural Heritage, Supervision System.

Índice general

Listado de símbolos, términos especiales y abreviaturas no normalizadas	I
Índice de figuras	II
Índice de tablas	III
Resumen	IV
Abstract	V
INTRODUCCIÓN	1
1 Análisis Teórico de la Aplicación del Internet de las Cosas en los Museos	5
Introducción	5
1.1 Internet de las Cosas	5
1.1.1 IoT en los museos internacionales	6
1.1.2 Internet de las Cosas en Cuba	8
1.2 Colección de Arte y Arqueología Francisco Prat Puig	8
1.3 Arquitectura IoT y sus principales capas	11
1.3.1 Propuesta de la Arquitectura IoT del Sistema	15
1.3.2 Capa de Percepción	16
1.3.2.1 Sensores	16
1.3.2.2 Microcontroladores	18
1.3.2.3 Nodos	21
1.3.3 Capa de Transporte	22
1.3.3.1 Protocolo MQTT	22
1.3.3.2 Protocolo HTTP	23
1.3.3.3 Protocolo TCP/IP	23
1.4 Variables microclimáticas recomendadas	24
1.5 Condiciones que favorecen el ataque de las especies xilófagas	26
1.5.1 Temperatura	26

1.5.2	Humedad	27
1.6	Principales afectaciones	27
	Conclusiones	30
2	Diseño e Implementación del sistema basado en IoT	31
	Introducción	31
2.1	Descripción del sistema	31
2.1.1	Nuevo prototipo de Nodo	33
2.2	Sensores y módulos	34
2.2.1	Sensor de temperatura y humedad DHT22	35
2.2.2	Sensor de CO2 SGP30	37
2.2.3	Sensor de vibración TZZ-LM393	40
2.2.4	Sensor de calidad de aire ZP07-MP503	41
2.2.5	Sensor de luz BH1750	42
2.2.6	Módulo RTC DS3231	44
2.2.7	Módulo para tarjetas SD	46
2.3	Arduino (IDE) y sensores	47
2.4	Multiplexado	48
2.5	Alimentación	49
2.5.1	Regulador RT9013	50
2.6	Evaluación económica	51
	Conclusiones capítulo 2	52
	CONCLUSIONES GENERALES	53
	Recomendaciones	54
	Anexos	62

Introducción

El IoT se trata de un concepto que se basa en la interconexión de los objetos con su entorno. Los objetos de esta nueva generación incorporan la capacidad de adquirir datos, comunicarse entre sí y activar comportamientos reactivos a las condiciones cambiantes del contexto [1]. Este concepto pretende reflejar la profunda transformación y el radical cambio de paradigmas que está experimentando nuestra forma de vivir en hogares, ciudades y entornos de trabajo.

Nos encontramos ante un salto tecnológico que afecta directamente a cómo la humanidad se enfrenta a los retos. En definitiva, el IoT revolucionará la concepción que posee el ser humano acerca de su mundo y la forma de interaccionar con él [2].

Las nuevas tecnologías que caracterizan el empleo del Internet de las Cosas permiten realizar entornos inteligentes reales capaces de proporcionar servicios avanzados a los usuarios. El objetivo es hacer que las cosas se comuniquen entre sí, establezcan comportamientos de acuerdo a patrones pre-fijados y, por consiguiente, sean más inteligentes e independientes.

Recientemente, estos entornos inteligentes también se están explotando para renovar el interés de los usuarios por el patrimonio cultural, al garantizar experiencias culturales interactivas reales. Dentro de las instituciones de patrimonio cultural, las tecnologías en red tienen un enorme potencial para mejorar los esfuerzos de conservación, el aumento del acceso a los conocimientos contextuales y para reinventar la interacción de las personas con las obras culturales.

La Universidad de Oriente cuenta con tres colecciones como parte de su patrimonio cultural. Dos de ellas se encuentran en la sede Antonio Maceo; la primera, con carácter arqueológico, situada en la planta baja de la Facultad de Ciencias Sociales. Mientras que la segunda, el museo de Historia Natural Dr. Theodoro Ramsden de la Torre, se localiza en la tercera planta de la Facultad de Derecho. Estas no están abiertas directamente al público debido a su ubicación en aulas, siendo así empleados como medios de enseñanza.

La tercera de estas colecciones, la Francisco Prat Puig, ubicada en la Oficina del Historiador de la Ciudad de Santiago de Cuba, contiene piezas de interés histórico y cultural. A diferencia de las muestras anteriores esta posee características de museo y se encuentra emplazada en un lugar con acceso al público. Allí se destacan colecciones de numismáti-

ca, artes plásticas, cerámica, condecoraciones del propio Prat que le fueron otorgadas por su amplia trayectoria docente, objetos personales, entre otras; estas fueron donadas por Prat a la Casa de Altos Estudios oriental.

Las entrevistas con los especialistas y los recorridos que se hicieron por el museo suministraron datos de importancia dando a conocer que el estado de conservación de las piezas se encuentra en un grado de deterioro notable a causa de la influencia de la temperatura, la humedad, el CO₂, las vibraciones, el salitre, la iluminación, el polvo, entre otros; estos inciden directamente en el deterioro gradual de las obras.

Con la aplicación del Internet de las Cosas en estas salas expositivas es posible reducir la incidencia de estos factores. La tecnología permitirá a los responsables del museo tener una visión más precisa y completa de lo que ocurre, brindando la posibilidad de evaluar en tiempo real el estado de cada área para la toma de decisiones ante alertas por eventos de deterioro.

El análisis de la situación descrita permite identificar como **problema de investigación** la necesidad de un sistema de supervisión para conocer en tiempo real el estado de los parámetros ambientales presentes en la Colección de Arte y Arqueología “Francisco Prat Puig” ubicada en la Oficina del Historiador de la provincia de Santiago de Cuba, imposibilitando la labor de conservación de los especialistas del centro, y como **objeto de investigación**: sistema basado en IoT para la supervisión de los parámetros ambientales presentes en la Colección de Arte y Arqueología “Francisco Prat Puig” teniendo en cuenta como **objetivo** diseñar e implementar un sistema de IoT que permita la supervisión en tiempo real de las variables medioambientales existentes en la Colección Prat. Como **campo de acción** los sistemas de supervisión basados en IoT para la conservación de las piezas en los museos. Se plantea como **hipótesis**, que si logramos diseñar e implementar un sistema de supervisión de las piezas de arte en la Colección Prat, de tal manera que se muestren en tiempo real, el estado de conservación de los objetos, posibles afectaciones y los momentos más adecuados para efectuar una restauración, estaríamos extendiendo la vigencia de las piezas y mejorando las condiciones de trabajo de los especialistas que allí laboran.

Para el cumplimiento de los objetivos propuestos se realizarán las siguientes **tareas de investigación**:

1. Analizar la trascendencia del Internet de las Cosas en los museos internacionales y en los museos de Cuba.
2. Analizar las arquitecturas de los sistemas IoT.
3. Proponer una arquitectura IoT para el sistema.
4. Caracterizar los diferentes sensores y microcontrolador a emplear acorde a las variables presentes.
5. Desarrollar el firmware de la aplicación.
6. Implementación del sistema de supervisión y monitoreo basado en IoT.

Estas tareas se desarrollan teniendo como base los siguientes **métodos y técnicas**:

1. Análisis de documentos. Para realizar la consulta de bibliografía de diferentes autores que trabajan la temática de la aplicación del IoT en los museos.
2. Método histórico-lógico. Para realizar un análisis histórico sobre la evolución y los avances del IoT.
3. Método de análisis-síntesis. Para analizar las diferentes fuentes sobre museos inteligentes con base en el Internet de las Cosas y sintetizar las vías más exentas a utilizar para cumplir los objetivos propuestos.
4. Técnicas empíricas. Montaje de pruebas de concepto para la obtención de variables medioambientales en la muestra tales como:
 - Temperatura
 - Humedad relativa
 - CO2
 - Vibraciones
 - Intensidad luminosa
 - Polución

Empleando una técnica de muestreo no probabilístico en el que los estudios arrojan resultados concretos basados en las experiencias.

El **aporte de esta investigación** consiste en el montaje de un sistema de supervisión empleando tecnologías basadas en el Internet de las Cosas en museos. Esta propuesta sirve como base documental actualizada y novedosa permitiendo su implementación en cualquier instalación con características similares, en especial en los museos de la ciudad de Santiago de Cuba.

Estructura del trabajo

El presente trabajo investigativo está compuesto por una introducción general, dos capítulos con sus introducciones y conclusiones parciales, conclusiones generales, recomendaciones, apéndices y bibliografías.

En el capítulo 1 se abordan los antecedentes de la aplicación del Internet de las Cosas en los museos a nivel internacional así como la situación del IoT en los museos de nuestro País, análisis de las arquitecturas de IoT y sus principales capas, la proposición de una para el proyecto y la caracterización de sus capas, así como el análisis de las variables microclimáticas recomendadas por los autores y las principales afectaciones, además del estudio de las condiciones medioambientales factibles para la aparición de insectos y su prevención.

En el capítulo 2 se trata lo relacionado al diseño y la implementación del Sistema de Supervisión de las piezas de arte en el museo de la muestra pertenecientes a la Colección de Arte y Arqueología Francisco Prat Puig, se analiza la selección de la instrumentación en base al ahorro de energía y de recursos, creando las condiciones mínimas indispensables para el montaje del proyecto de automatización ajustado a las características de instalación seleccionadas.

Capítulo 1

Análisis Teórico de la Aplicación del Internet de las Cosas en los Museos

Introducción

En este capítulo se analiza el estado del arte del Internet de las Cosas y su aplicación en los museos a nivel internacional y nacional, así como la caracterización de la Colección de Arte y Arqueología Francisco Prat Puig teniendo en cuenta su estado en cuanto a la conservación de las piezas allí presentes. También se abordan las arquitecturas propuestas para IoT y la estipulación de una para el presente proyecto analizándola por partes. Además se hace el análisis de las condiciones que favorecen el ataque de insectos xilófagos en las estructuras y en las obras pertenecientes a la colección, así como los daños ocasionados por la variación de los valores de las variables microclimáticas tomando como referencias los recomendados por los autores.

1.1. Internet de las Cosas

El Internet de las Cosas describe objetos físicos (o grupos de estos) con sensores, capacidad de procesamiento, software y otras tecnologías que se conectan e intercambian datos con otros dispositivos y sistemas a través de internet u otras redes de comunicación.

Este campo ha evolucionado gracias a la convergencia de múltiples tecnologías, como la informática ubicua, los sensores, los sistemas integrados cada vez más potentes y el aprendizaje automático [3].

Los campos tradicionales de los sistemas embebidos, las redes de sensores inalámbricos, los sistemas de control y la automatización (incluida la domótica y la inmótica) hacen posible, de forma independiente y colectiva, el Internet de las cosas [4].

El IoT como arquitectura emergente basada en la Internet global presta la posibilidad de intercambio de bienes y servicios entre redes de la cadena de suministro y que tiene un impacto importante en la seguridad y privacidad de los actores involucrados [5].

1.1.1. IoT en los museos internacionales

En el grupo de las bibliografías consultadas existen diversos ejemplos del empleo del IoT en los museos.

En el caso del Conjunto Monumental de San Domenico Maggiore, ubicado en Nápoles (Italia), se han transformado más de 270 esculturas en obras de arte parlantes. Equipado con un tablero de sensores, cada objeto puede proponerse automáticamente a los visitantes, compartiendo su historia en diferentes modalidades e idiomas, lo que permite un proceso de disfrute novedoso durante una experiencia cultural. [6].

En la Universidad de El Cairo, Egipto, desarrollaron un sistema para la conservación de las piezas en los museos, un sistema que no solo mide los atributos del entorno, sino que también mantiene la seguridad de los artefactos al detectar cualquier prueba de contacto o movimiento. También controla la intensidad de la luz en función de la ocupación de la sección del museo. Una característica diferenciadora del sistema es el diseño de energía ultrabaja de su nodo sensor que conduce a una larga vida útil de hasta 50 días. [7].

Estos son solo dos de los ejemplos. La tabla 1.2 muestra una relación de otros autores que emplean el IoT en los museos. Pero antes, para poder comprender la tabla 1.2 se define una primera tabla en la que se le otorga a cada autor un número de manera tal que se entienda quien es cada autor. Por lo que se define la tabla 1.1:

Tabla 1.1: Numeración autores

Autor	Numeración Asociada
Maksimovic y Cosovic [8]	1
Shah y Mishra [9]	2
Marshall [10]	3
Ghosh, Roy, y Saha [11]	4
Rao, Sharma, y Narayan [12]	5
Alletto y cols. [13]	6
Alsuhly y Khattab [14]	7
Spachos y Plataniotis [15]	8
Lopez-Martínez, Iglesias, y Carrera [16]	9

Tabla 1.2: IoT en los museos internacionales

Manifestación	Mediciones	Tecnología
Temperatura	(1,2,7) Temperatura °C	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones), (2) IoT-WSMP, (7) RPI, ESP32, Node-Red.
Humedad	(1,2,7) Humedad %	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones), (2) IoT-WSMP, (7) RPI, ESP32, Node-Red.
Intensidad luminosa	(2,7) Lumens	(2) IoT-WSMP, (7) RPI, ESP32, Sensores.
Vibraciones	(1) Estabilidad del Edificio (Hz)	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones).
Humo	(1) CO ₂ ppm	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones).
Polución	(1) Polvo	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones).
Xilófagos	(1) Plagas de madera	(1) RPI, Sensores, Cloud SVM (Árboles de Decisiones).
Personas	(7) Aceleración, Toque. (8) Geolocalización. (3) Movimiento (9) Propuestas de juegos en el museo	(1) PIR, (4) IA, (5) RPI, ESP32, Sensores.

Como se puede observar en la tabla 1.2 el mayor número de autores analizados centran su atención en el usuario que accede al museo en aras de brindarle una propuesta agradable en su visita.

1.1.2. Internet de las Cosas en Cuba

En el contexto cubano, hasta el momento solo se tiene referencia de un artículo científico publicado en Cuba por Mengana de la Fe [17] en el Museo Emilio Bacardí de la Ciudad de Santiago de Cuba con el uso de la RA, sin integración con otras tecnologías, pero se demuestra el interés de insertar esta dentro del pueblo cubano ya que hay referencias de proyectos enfocados a la educación y a los videojuegos en noticias o eventos organizados por instituciones cubanas. Por su parte el uso del IoT se evidencia en el turismo tal como lo analiza Franco [18] y Cordova y cols. [19], en la protección del medio ambiente de Morales [20] y para el control de acceso de personal no autorizado por parte de Cruz y cols. [21].

Otros de los ejemplos de la aplicación del IoT en nuestro país lo constituyen el sistema IoT para el control del nivel de tanques de agua de La Habana [22], en el cual se brinda una solución desarrollada sobre Arduinos utilizando transporte de telemetría de mensajes en cola (MQTT, Message Queing Telemetry Transport) como protocolo de comunicación máquina-máquina (M2M) a través de un servidor Mosquitto. Tal es el caso también de la alternativa *Open Source* en la implementación de un sistema IoT para la medición de la calidad del aire con el empleo de tarjetas de desarrollo Arduino, ESP8266 y de sensores destinados a la captura de la concentración de CO₂ y gases generales, así como densidad de polvo [23].

Aun cuando existan más ejemplos del empleo del Internet de las Cosas en Cuba, no se ha encontrado evidencia de su aplicación en los museos cubanos, de ahí el aporte novedoso de este proyecto.

1.2. Colección de Arte y Arqueología Francisco Prat Puig

Como parte de las entrevistas con los especialistas y los recorridos en la colección se identificaron aspectos a destacar tales como:

- Presenta daños causados por la incidencia de las variables ambientales o ataques

biológicos de xilófagos en los bienes patrimoniales que se encuentran en exposición o en el almacén. Principalmente para aquellos confeccionados con materiales como son: el papel, cuero, tela y madera.

- Imposibilidad de conocer o controlar el estado de conservación de los elementos patrimoniales en tiempo real.
- No existe ningún tipo de tecnología implementada en la colección para los especialistas ni hacia el público visitante.
- Insuficiente control ambiental, seguridad y prevención de posibles daños en el futuro de la colección.

En síntesis, se puede afirmar que la gestión de la colección de Artes y Arqueología Francisco Prat Puig carece de una intervención tecnológica que favorezca la calidad en la toma de decisiones para su conservación preventiva.

La colección Francisco Prat Puig está distribuida de tal modo que las piezas están ubicadas en tres salas. Enumerándolas: sala 1, sala 2 y sala 3.

La sala 1 (figura 1.1) está caracterizada por la presencia de varios objetos distribuidos en vitrinas, sobre mesas, colgados, en estantes empotrados en la pared, o en pedestales. Se observan piezas de cerámica, marfil, metal, piedra, madera, entre otros materiales, así como colecciones de numismática.



Figura 1.1: Exposición permanente

En la sala 2 solamente se encuentran pinturas pertenecientes a la colección, estas poseen también condiciones de deterioro notables por el efecto de la humedad y del nivel de luz dentro del local.

Dentro de la sala 3 (figura 1.2) se localizan también varios objetos ubicados en pedestales mostrando colecciones de medallas y objetos personales de Prat Puig y, además, vitrinas donde se hallan, principalmente, objetos de cerámica como platos, jarrones y cántaros.



Figura 1.2: Sala Memorial

En el gráfico que se muestra a continuación se relaciona el valor cuantitativo de las principales formas en las que se exponen las piezas dentro de estas salas pertenecientes a la colección.

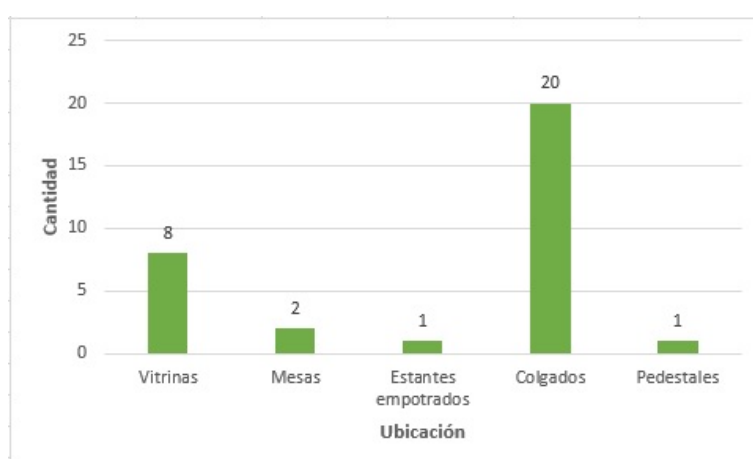


Figura 1.3: Ubicación piezas

Fuente: Elaboración propia

Según la figura 1.3, varios objetos están dispuestos dentro de vitrinas donde, al encon-

trarse protegido por paredes de cristal, se genera un microclima¹, por lo que la condición ambiental en estas es diferente a la condición ambiental de la sala, de ahí la necesidad de incorporar nodos de tal manera que se tomen los datos dentro de estas vitrinas y, además, un nodo para la sala en general.

1.3. Arquitectura IoT y sus principales capas

No existe una única definición universalmente adoptada, estándar, de Arquitectura de IoT; diferentes propuestas han surgido durante su desarrollo. Se abarcan tecnologías de comunicación, dispositivos de cómputo, sensores y actuadores [24].

La arquitectura de IoT es principalmente desarrollada por capas, dígame, la arquitectura de 3 capas, la arquitectura de 5 capas, la arquitectura de Nube, la arquitectura de niebla y la arquitectura de computación de Borde, solo por mencionar algunas [25].

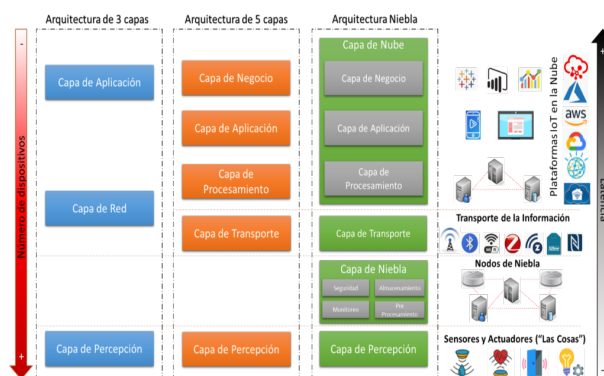


Figura 1.4: Comparación arquitecturas

Fuente: García [26]

En la figura 1.4 se desarrolla una comparación entre las arquitecturas de 3 capas, 5 capas y la arquitectura niebla.

¹ microclima: según el diccionario Oxford, es el conjunto de las condiciones climáticas particulares de un lugar determinado, resultado de una modificación más o menos acusada y puntual del clima de la zona en que se encuentra influido por diferentes factores ecológicos y medioambientales.

Según Ciberseguridad [27], la mayoría de estas arquitecturas de IoT se basan en fundamentos básicos:

- Dispositivos más inteligentes en una forma diferente.
- Red y puerta de enlace que permite que los dispositivos formen parte del IoT.
- Middleware que incluye espacios de almacenamiento de datos y avances en las capacidades de predicción.
- Aplicaciones de usuario final.

Existen varias arquitecturas, marcos de referencia o modelos conceptuales para IoT propuestos por organizaciones, comunidad académica y el sector empresarial. Las propuestas de arquitecturas pueden variar de autor en autor, en dependencia de la estructura del sistema IoT propuesto. Dichas arquitecturas son desarrolladas por capas en las que se agrupan los objetos, dispositivos, sensores, actuadores, entre otros. [28] [27].

En la figura 1.5 se representa una comparativa de algunos modelos basados en capas. Para propiciar una mejor comprensión de la figura 1.5 se desarrolló la tabla 1.3 donde se muestra la relación de los autores referidos a las capas del IoT.

Tabla 1.3: Referencias figura 1.5

No. de Capas	Referencias
3 capas	[29] [30] [31] [32] [33] [34]
4 capas	[29] [35] [30] [33] [32]
5 capas	[36] [29] [30] [33] [32]
Basado en SOA	[37] [38] [36] [31]
Basado en Middleware	[36]
6 capas	[33]

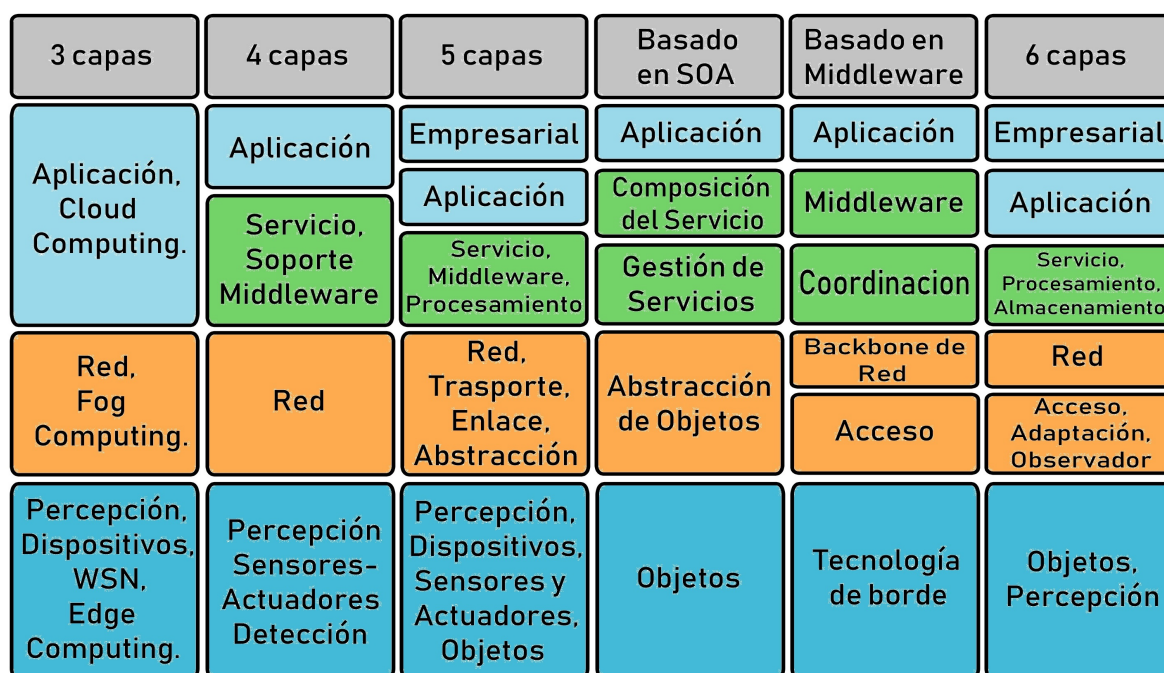


Figura 1.5: Modelos de arquitecturas IoT basados en capas

Fuente: Elaboración propia

Desde el punto de vista de Ciberseguridad [27] existen capas fundamentales dentro de la estructura de IoT. En la tabla 1.4 se detallan estas capas:

Tabla 1.4: Capas de IoT

Fuente: [27]

Capas	Descripción
Capa de percepción	Administra dispositivos inteligentes en todo el sistema.
Capa de conectividad/ transporte	Permite transferir datos desde la nube a los dispositivos y viceversa, diferentes aspectos de las puertas de enlace y las redes.
Capa de procesamiento	Controla y administra los niveles de IoT para optimizar los datos en todo el sistema.
Capa de aplicación	Ayuda en los procedimientos de análisis, control de dispositivos e informes a los usuarios finales.
Capa empresarial	Deriva información y análisis de toma de decisiones a partir de datos.
Capa de seguridad	Cubre todos los aspectos de protección de toda la arquitectura de IoT.
Capa de borde	Funciona en un borde o cerca de la recopilación de información del dispositivo.

Por otra parte B. Mazon y A. Pan Olivo [28] plantean que dentro de las capas más importantes del IoT podemos encontrar:

- *La capa de percepción* (Objetos/ Dispositivos/ SensorActuador/ WSN/ Edge Computing/ Sensado), digitaliza y transfiere datos a la capa de red, a través de canales seguros. Se localizan los objetos físicos, dispositivos sensores y actuadores utilizados para recopilar información del contexto. [36].
- *La capa de acceso* (Adaptación/ Observador), comprueba la información que recibe de la capa de percepción, si está protegida o no contra intrusos y virus. Si hay algún ataque, no pasa los datos a la siguiente capa. También verifica la identidad y autenticación de los objetos. [36] [29].
- *La capa de Red* (Abstracción de Objetos/ Transporte/ Fog computing), transporta y transmite los datos, recopilados de la capa de percepción, hacia la cloud. Se localizan componentes de red (switch, router, Gateway, etc.), medios de comunicación y protocolos. También es responsable de aspectos de seguridad y el control de ataques. [36] [29].
- *La Capa Aplicación / Cloud Computing (CC)* en modelos de más de tres capas, puede dividirse en:
 - *Capa de procesamiento y almacenamiento, Soporte, o Middleware*. Permite a los programadores de aplicaciones IoT trabajar con objetos heterogéneos sin tener en cuenta una plataforma de hardware específica. Se encarga de integrar, almacenar, procesar y analizar datos, tomar decisiones y ofrecer servicios de protocolos de conexión de red. [36].
 - *La capa de aplicación*, define los servicios y funciones que proporciona la aplicación IoT implementada (hogar inteligente, ciudad inteligente, salud inteligente, etc.) a los clientes. Los servicios pueden variar para cada aplicación y dependen de la información que se recopila de los sensores. También se consideran aspectos de seguridad. [36] [29].
 - *La capa empresarial*, tiene la responsabilidad de administrar y controlar el comportamiento de las aplicaciones, modelos de negocios y ganancias de IoT. También tiene la capacidad de determinar cómo se puede crear, almacenar y cambiar la información. Administra la privacidad del usuario y evita vulnerabilidades. [36] [29].

1.3.1. Propuesta de la Arquitectura IoT del Sistema

En base de los esquemas de arquitecturas propuestas, definimos el uso de la arquitectura del proyecto la cual se cimenta en la estructura de cuatro capas, considerando las diferentes capas que la componen:

- **Capa de Percepción:** Contiene todos los Nodos que se ubicarán en cada vitrina de la colección con sus sensores interconectados según sea la necesidad de cada vitrina y permitirán obtener los valores de las variables ambientales.
- **Capa de Transporte:** En esta capa se presenta el tipo de tecnología que se requiere utilizar para la transmisión de los datos recopilados por los sensores de los nodos con el concentrador principal que se encuentra en la Capa de Procesamiento, la comunicación entre ellos se realiza por Wifi y como protocolo de comunicación se pretende utilizar MQTT para mantener los valores actualizados constantemente.
- **Capa de Procesamiento:** Aquí se encuentra el concentrador principal con un servidor MQTT instalado, y con la Capa de Transporte se comunica con cada Nodo con sus sensores y contiene una base de datos local para almacenar todos los datos recopilados. Este concentrador a su vez envía estos datos de manera automática utilizando la conexión de Internet que se encuentra en el museo a una plataforma web de patrimonio universitario que se encuentra disponible en los servidores de la Universidad de Oriente y fue implementada por los autores Morejón y cols.[39] utilizando una API en proceso de desarrollo. De igual forma en esta capa se podrán aplicar algoritmos de multicriterio que permitan analizar los datos y brindarles a los especialistas diferentes acciones.
- **Capa de Visualización:** En esta capa se encuentra la representación de todos los datos recopilados en la plataforma universitaria a los directivos o especialistas de la colección por navegadores web, sin embargo aunque esta es una alternativa de obtener esos datos, la principal novedad de esta investigación es la integración del IoT con la RA por lo que los especialistas que se encuentren dentro del museo podrán acceder a la información utilizando una aplicación móvil que se propone y utiliza la tecnología de RA para mostrar alertas y la información ambiental para cada vitrina o

bien patrimonial, de igual forma desde la aplicación se podrá interactuar con la ficha técnica de cada elemento patrimonial para enviarlo a conservación o restauración.

El alcance de este trabajo va dirigido a la explicación detallada de la Capa de Percepción, enfocándose en las características del microcontrolador y sensores a emplear según la necesidad, así como la Capa de Transporte donde se hace un análisis de los métodos y protocolos de comunicación empleados en el sistema.

1.3.2. Capa de Percepción

Las SN (Sensor Network: Rede de Sensores) incluyen múltiples dispositivos (motes o nodos) equipados con transductores, actuadores y sensores que interactúan según la aplicación IoT [40]. Una SN puede estar formada por cientos o miles de nodos que se comunican entre sí y transmiten datos a otros dispositivos como el Gateway y a través de este se envían a un sistema distribuido o centralizado para su almacenamiento y procesamiento [40] [41].

La sucesión de sensores, en conjunto con el microcontrolador conforman la capa de percepción (figura 1.6).

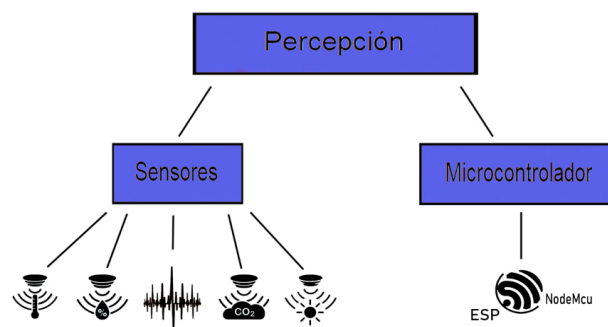


Figura 1.6: Diagrama funcional de captura de datos

Fuente: Elaboración propia

1.3.2.1 Sensores

Los sensores convierten estímulos físicos en señales eléctricas analógicas o digitales y según la señal se clasifican en acústicos, eléctricos, magnéticos, ópticos, térmicos y mecánicos [40]. También, se encargan de monitorear las características físicas, químicas o ambientales como: temperatura, humedad, movimiento, velocidad del viento, dirección del viento, nivel de pH, electro conductividad, nivel de luz, entre otras [41].

Las señales eléctricas producidas por los sensores son proporcionales a los parámetros físicos que se monitorean y sus señales eléctricas deben ser optimizadas para el rango de entrada de los sistemas de adquisición [42].

Características técnicas de un sensor

- Rango de medida: dominio en la magnitud medida en el que puede aplicarse el sensor.
- Precisión: es el error de medida máximo esperado.
- Offset o desviación de cero: valor de la variable de salida cuando la variable de entrada es nula. Si el rango de medida no llega a valores nulos de la variable de entrada, habitualmente se establece otro punto de referencia para definir el offset. (down)
- Linealidad o correlación lineal.
- Sensibilidad de un sensor: suponiendo que es de entrada a salida y la variación de la magnitud de entrada.
- Resolución: mínima variación de la magnitud de entrada que puede detectarse a la salida.
- Rapidez de respuesta: puede ser un tiempo fijo o depender de cuánto varíe la magnitud a medir. Depende de la capacidad del sistema para seguir las variaciones de la magnitud de entrada.
- Derivas: son otras magnitudes, aparte de la medida como magnitud de entrada, que influyen en la variable de salida. Por ejemplo, pueden ser condiciones ambientales, como la humedad, la temperatura u otras como el envejecimiento (oxidación, desgaste, etc.) del sensor.
- Repetitividad: error esperado al repetir varias veces la misma medida.

Tomado de: M.A.García y cols.[43]

1.3.2.2 Microcontroladores

Un microcontrolador (MCU) es un circuito integrado programable, capaz de ejecutar las órdenes grabadas en su memoria. Está compuesto de varios bloques funcionales, los cuales cumplen una tarea específica. Un microcontrolador incluye en su interior las tres principales unidades funcionales de una computadora: unidad central de procesamiento, memoria y periféricos de entrada/salida.

Características generales de los microcontroladores

Los microcontroladores están diseñados para reducir el costo económico y el consumo de energía de un sistema en particular. Por eso el tamaño de la unidad central de procesamiento, la cantidad de memoria y los periféricos incluidos dependerán de la aplicación.

En este caso la aplicación que se le dará al microcontrolador será como hardware de adquisición de datos.

Un microcontrolador típico tendrá un generador de reloj integrado y una pequeña cantidad de memoria de acceso aleatorio y/o ROM/EPROM/EEPROM/flash, con lo que para hacerlo funcionar todo lo que se necesita son unos pocos programas de control y un cristal de sincronización. Los microcontroladores disponen generalmente también de una gran variedad de dispositivos de entrada/salida, como convertidor analógico digital, temporizadores, UART y buses de interfaz serie especializados, como I2C y CAN.

La memoria RAM está destinada al almacenamiento de información temporal que será utilizada por el procesador para realizar cálculos u otro tipo de operaciones lógicas. En la memoria RAM se almacenan también los registros de trabajo y configuración del procesador y los distintos periféricos del microcontrolador.

El tipo de memoria utilizada en las memorias RAM de los microcontroladores es SRAM. EEPROM (Electrical Erasable Programmable Read Only Memory) y es el sustituto natural de las memorias EPROM, la diferencia fundamental es que pueden ser borradas eléctricamente, por lo que la ventanilla de cristal de cuarzo y los encapsulados cerámicos no son necesarios.

Módulo ESP-12F

El módulo WiFi ESP-12F (figura 1.7) fue desarrollado por Ai-Thinker Technology. El procesador central ESP8266 integra el micro MCU de 32 bits de potencia ultrabaja Tensilica L106 líder en la industria en un paquete pequeño con modo Lite de 16 bits, velocidad de reloj admite 80 MHz y 160 MHz, admite RTOS e integra Wi-Fi MAC /BB/RF/PA/LNA.



Figura 1.7: ESP-12F basado en ESP8266

El módulo WiFi ESP-12F es compatible con el protocolo estándar IEEE802.11 b/g/n, una pila completa de protocolos TCP/IP. Los usuarios pueden usar este módulo para agregar capacidades de red a los dispositivos existentes o para construir controladores de red separados.

El ESP8266 es una solución de red Wi-Fi completa y autónoma que puede funcionar de forma independiente o como un esclavo que se ejecuta en otras MCU anfitrionas. El ESP8266 es capaz de arrancar directamente desde una memoria flash externa cuando está alimentado por una aplicación y es el único procesador de aplicaciones en el dispositivo. El caché incorporado ayuda a mejorar el rendimiento del sistema y reduce los requisitos de memoria.

En otro caso, el ESP8266 se encarga del acceso inalámbrico a Internet. Cuando se trata de la tarea del adaptador WiFi, se puede agregar a cualquier diseño basado en un microcontrolador. La conexión es simple y fácil, solo por interfaz SPI/SDIO o puerto I2C/UART. Las potentes capacidades de almacenamiento y procesamiento en chip del ESP8266 le permiten integrar sensores y otros dispositivos específicos de la aplicación a través del puerto GPIO, lo que minimiza los recursos del sistema durante un desarrollo y una operación iniciales mínimos.

Tomado de: Ai-Thinker[44].

Características

- Modelo: ESP-12F
- Paquete: SMD22
- Dimensiones: 24mm x 16mm x 3mm (± 0.2)mm
- SPI Flash: 32Mbit
- Interfaz de comunicación: UART, GPIO, ADC y PWM
- Seguridad: WEP/WPA-PSK/WPA2-PSK
- Modos de funcionamiento: AP, STA y STA
- Puertos IO: 9
- Puertos ADC: 1
- I/O voltaje tolerancia: 3.6V Max
- Incorpora led de prueba en el pin GPIO2
- Velocidad de Baudios configurable: Soporta de 300 hasta 4608000 bps, por defecto 115200 bps
- Antena: Incluida en el PCB
- Rango de frecuencia: 2412 2484 MHz
- Poder de transmisión: 802.11 b / g / n
 - b: 16 ± 2 dBm (@11Mbps)
 - g: 14 ± 2 dBm (@54Mbps)
 - n: 13 ± 2 dBm (@HT20, MCS7)
- Voltaje de funcionamiento: desde 3.0V hasta 3.6V
- Voltaje de operación típico: 3.3V

- Corriente:
 - Transmisión continua: Promedio 2mA y Pico: 500ma
 - Suspensión del módem: 20mA
 - Sueño ligero: 2mA
 - Sueño profundo: 0.02mA
- Temperatura de operación -40°C y 85°C

La principal ventaja de escoger este microcontrolador ESP-12F es por la disponibilidad de wifi sin necesidad de incorporar otros accesorios, además de las pequeñas dimensiones que posee, ideal para el desarrollo de proyectos o prototipos domóticos o de automatización en poco espacio.

1.3.2.3 Nodos

Los nodos que recopilarán los datos de cada vitrina estarán compuestos por el microcontrolador y los sensores encargados de tomar los valores medioambientales presentes teniendo en cuenta el material de las piezas expuestas dentro de cada una de las vitrinas. Estos nodos estarán ubicados también en las salas en aras de tomar datos de la habitación y relacionarlos con los obtenidos de las vitrinas.

En base a esto, la tabla 1.5 relaciona la variable a medir según la ubicación del nodo.

Las variables ambientales a medir van estrechamente relacionadas con los sensores; estos sensores también fueron elegidos principalmente por su alto rango de mediciones ya que permiten diversos valores mínimos y máximos permitiendo a su vez detectar cualquier inconveniente que pueda ser corregido mediante software sin necesidad de realizar calibraciones constantes en los laboratorios y se mantenga el sistema en invariable funcionamiento.

En el caso del microcontrolador lo que propone Alsuhly y cols.[14] es utilizar como nodo un ESP32, un microcontrolador basado en el chip ESP8266 con bastante potencia para poder procesar la información de cada sensor de manera rápida, la conexión de este puede ser vía inalámbrica o por bluetooth al concentrador principal. En este caso se usará un NodeMCU, el cual es similar al ESP32 pero no contiene la interfaz bluetooth, esto permite abaratar más los costos de instalación ya que se necesitarán varios para cada vitrina de la colección.

Tabla 1.5: Correlación de los nodos

Fuente: Elaboración propia

Nodo	Ubicación	Material objetos	Variable a medir
1	General Sala 1	porcelana, barro, marfil	temperatura, humedad, polución, luminosidad, CO2, vibraciones, salitre, xilófagos
2	Vitrinas Sala 1	bronce, barro, arcilla, piedra	temperatura, humedad, luminosidad, vibraciones.
3		colección numismática	
4		cerámica, madera, barro, bronce	
5		madera, bronce, plata, cerámica, porcelana, cuero	
6		barro, cerámica, plata	
7		bronce, marfil, madera	
8		porcelana, barro policromado	
9	General Sala 2	tela, madera	temperatura, humedad, polución, luminosidad, CO2, salitre, xilófagos.
10	General Sala 3	metal, plástico, tela, cuero, madera	temperatura, humedad, polución, luminosidad, CO2, vibraciones, salitre, xilófagos.
11	Vitrinas Sala 3	cerámica (barro), piedra	temperatura, humedad, luminosidad, vibraciones.
12			
13			
14			

1.3.3. Capa de Transporte

Esta es la capa responsable del traslado de la data a través de los demás componentes del sistema estableciendo la comunicación necesaria desde la toma de valores ambientales hasta su análisis y muestreo. Según [28], la capa de transporte es la que se encarga de transportar y transmitir los datos, recopilados de la capa de percepción, hacia la cloud. Se localizan componentes de red (switch, router, Gateway, etc.), medios de comunicación y protocolos. También es responsable de aspectos de seguridad y el control de ataques. Los datos se promueven a través de protocolos MQTT, HTTP y TCP/IP.

1.3.3.1 Protocolo MQTT

MQTT son las siglas MQ Telemetry Transport, aunque en primer lugar fue conocido como Message Queing Telemetry Transport. Es un protocolo de comunicación M2M (machine-to-machine) de tipo message queere. Está basado en la pila TCP/IP como base para la

comunicación. En el caso de MQTT cada conexión se mantiene abierta y se “reutiliza” en cada comunicación. Es una diferencia, por ejemplo, a una petición HTTP 1.0 donde cada transmisión se realiza a través de conexión. MQTT fue creado por el Dr. Andy Stanford-Clark de IBM y Arlen Nipper de Arcom (ahora Eurotech) en 1999 como un mecanismo para conectar dispositivos empleados en la industria petrolera. Aunque inicialmente era un formato propietario, en 2010 fue liberado y pasó a ser un estándar en 2014 según la OASIS (Organization for the Advancement of Structured Information Standards). [45]

1.3.3.2 Protocolo HTTP

HTTP de sus siglas en inglés: “Hypertext Transfer Protocol”, es el nombre de un protocolo el que nos permite realizar una petición de datos y recursos, como pueden ser documentos HTML. Es la base de cualquier intercambio de datos en la Web, y un protocolo de estructura cliente-servidor, esto quiere decir que una petición de datos es iniciada por el elemento que recibirá los datos (el cliente), normalmente un navegador Web. Así, una página Web completa resulta de la unión de distintos sub-documentos recibidos, por ejemplo: un documento que especifique el estilo de maquetación de la página Web (CSS), el texto, las imágenes, videos, scripts, etcétera.

1.3.3.3 Protocolo TCP/IP

La definición de TCP/IP es la identificación del grupo de protocolos de red que hacen posible la transferencia de datos en redes, entre equipos informáticos e internet. Las siglas TCP/IP hacen referencia a este grupo de protocolos:

- TCP: Es el Protocolo de Control de Trasmisión que permite establecer una conexión y el intercambio de datos entre dos anfitriones. Este protocolo proporciona un transporte fiable de datos.
- IP o protocolo de internet, utiliza direcciones series de cuatro octetos con formato de punto decimal (por ejemplo 75.4.160.25). Este protocolo lleva los datos a otras máquinas de la red.

El modelo TCP/IP permite un intercambio de datos fiable dentro de una red, definiendo los pasos a seguir desde que se envían los datos (en paquetes) hasta que son recibidos.

Para lograrlo utiliza un sistema de capas con jerarquías (se construye una capa a continuación de la anterior) que se comunican únicamente con su capa superior (a la que envía resultados) y su capa inferior (a la que solicita servicios) [46].

1.4. Variables microclimáticas recomendadas

En los museos tanto universitarios como los que no poseen este tipo de característica, se requiere de un control ambiental de los mismo que permita mantener el estado de conservación de los bienes patrimoniales que allí se exponen.

En la bibliografía consultada se utiliza el concepto de conservación preventiva, la cual la define Bachman [47] como un pilar básico de la gestión museológica y de la cual de ella depende el mantenimiento de las colecciones de forma adecuada, viable y sostenible en el tiempo, además de que permite la durabilidad de los elementos patrimoniales y reduce las intervenciones de los especialistas tal como lo comenta Merrit y cols. [48]. Las condiciones microclimáticas más importantes a tener en cuenta según Thomson [49] y Márquez [50] son la temperatura, la humedad relativa, la iluminación, las vibraciones, el CO₂, la polución y el biodeterioro.

La temperatura será tomada en grados Celcius (°C), la humedad en %HR, el CO₂ será analizado en ppm (partículas por millón), la iluminación en Luxers (Lx), la polución en micro-gramos por metros cúbicos (ug/m³) y las vibraciones en dB.

Estos valores deben encontrarse en rangos determinados como se muestra en la siguiente tabla 1.6 según los autores Buys & cols., Heras & cols., Koob & cols., Álvaro y Márquez.

Estos valores son definidos específicamente por el tipo de clima del país, y Cuba por ser un país cálido y húmedo en algunas regiones como es la ciudad de Santiago de Cuba donde se encuentra la colección objeto de estudio de este trabajo, es importante realizar una valoración de los valores adecuados de estas variables ambientales por parte de los especialistas que puedan ser definidos en la propuesta y permitan mantener la colección en buen estado de conservación. Vale destacar que los especialistas del Centro Prat Puig han manifestado que no tienen referencia que ninguna métrica o metodología por la cual se rijan para la toma de decisiones con respecto a las variables ambientales recomendadas para la conservación de los bienes culturales de la colección.

Tabla 1.6: Variables microclimáticas recomendadas

Variables	Valores Recomendados	Material	Autor
Temperatura	18 - 25°C	Vidrio y Cerámicos	Buys y cols. [51] Heras y cols. [52] Koob y cols. [53]
	18 - 22°C	Papel, Tela, Metal y Piedra	Álvaro [54]
	18 - 22°C	Madera, Pinturas.	Márquez [50] Arévalo [55]
Humedad	40 - 65 %HR	Vidrio y Cerámicos	Buys y cols. [51] Heras y cols. [52] Koob y cols. [53]
	40 - 60 %HR	Tela, Tapices, Grabados, Papel.	Arévalo [55]
	45 - 65 %HR	Madera, Papel, Tela	Márquez [50]
	30 - 50 %HR	Papel, Tela, Metal y Piedra	Álvaro [54]
CO2	400 - 800ppm	Papel y Tela	Márquez [50] Calvo [56]
Iluminación	300Lx	Piedra, Metal, Cerámica, Vidrio.	Márquez [50]
	150Lx	Pinturas al temple, al óleo, sobre lienzo, Madera, Marfil.	
	50Lx	Papel, Tejidos, Tapices, Pielles.	
	50 - 250Lx	Vidrio y Cerámicos	Buys y cols. [51] Heras y cols. [52] Koob y cols. [53]
Polución	20-100 ug/m3	Pinturas, Textiles, Cueros, Metales.	Tapol [57]
Vibraciones	70 - 75dB	Objetos en pedestales y vitrinas	William y cols. [58]

1.5. Condiciones que favorecen el ataque de las especies xilófagas

Como se analizaba en el epígrafe 1.4 el biodeterioro también constituye otro de los factores que afectan las obras de arte. Estos agentes biológicos están formados por microorganismos (bacterias) y organismos vivos como los vertebrados (aves, roedores), insectos (escarabajos, hormigas, avispas, abejas), insectos xilófagos (termitas y carcomas), moluscos (polas y gusanos de barco) crustáceos (limnorias), hongos, líquenes, algas y el propio hombre [50].

En el caso del control de la aparición de los xilófagos, como daño de origen biótico, no se encontró ningún sensor para medir el posible ataque, por lo que para anunciar la presencia de este tipo de anomalía se analizarán los restantes sensores y por correlación de datos será posible tenerlo en cuenta también.

Por esto se realiza el análisis de las condiciones óptimas para la aparición de los mismos influyendo en la intensidad o severidad del ataque de estos insectos. Por mencionar algunos: temperatura, humedad, entre otros [59].

1.5.1. Temperatura

La temperatura es otro de los factores que contribuye a la aparición de los xilófagos. Según Vázquez y cols. [60], en un experimento sobre las condiciones necesarias para la cría de plaga, parásitos y xilófagos, plantea que si estos valores de temperatura oscilan entre los 23°C y los 30°C se crean las condiciones para el surgimiento y reproducción de especies xilófagas.

Por otra parte Flores y Pérez [61], en un estudio sobre los hongos xilófagos plantean que el rango de temperatura idónea para la reproducción de estos xilófagos se encuentra entre los 20°C y los 30°C, existiendo también el caso de que aún con 38°C exista la posibilidad de reproducción en algunas especies, así como Avalos Díaz y cols. [62] que en una de sus publicaciones se define que la temperatura idónea para el surgimiento de colonias xilófagas es de 27°C +- 1.

1.5.2. Humedad

El contenido de agua de la madera constituye uno de los factores más importantes que favorecen el ataque de las especies xilófagas. Maderas con un contenido de humedad sobre el 15 % favorece las infestaciones de coleópteros xilófagos, acortando significativamente sus ciclos de vida lo que aumenta sus poblaciones y la posibilidad de reinfestaciones [59], esto relacionado a que la acumulación de humedad se acentúa en construcciones con escasa ventilación, la que se debe incrementar en espacios interiores.

Según Araquistain y col. [63] y Rodríguez y col. [64], el porcentaje de humedad óptimo para que crezcan los xilófagos está entre el 25 y el 55 % mientras que Kisternaya [65] plantea que, el rango de humedad idónea puede estar entre el 35 y el 50 %. Tomando estos porcentajes de humedad idóneos para la aparición de los xilófagos, se establece como valor máximo de humedad un 20 %.

1.6. Principales afectaciones

¿Qué ocurre si los valores microclimáticos no se encuentran en el rango de lo recomendado?

A continuación se analiza por variable microclimática la afectación que trae consigo esta variación según autores.

Temperatura

Según Márquez [50] una temperatura elevada favorece la velocidad de los procesos químicos, con esto un aumento de 10°C duplica la velocidad de los procesos reproductores del moho y favorece el desarrollo del biodeterioro en presencia de altas HR (plagas), además de que provoca la evaporación del agua de composición de los materiales dando lugar a la sequedad y deshidratación de los mismos, que originan su degradación.

Mientras que Álvaro [54] plantea que una temperatura contraindicada (demasiado alta, demasiado baja o fluctuaciones) provoca alteraciones de los colores y desintegración progresiva de los materiales orgánicos, especialmente si son químicamente inestables como el papel ácido, fotografías en colores, entre otros, así como el agrietamiento de pinturas y otros polímeros a causa de la frialdad.

Gómez [66] plantea que la temperatura es un factor de envejecimiento del óleo. Actúa de modo semejante y en combinación con la luz, y produce cambios de humedad relativa al

aumentar o disminuir la temperatura ambiental.

Humedad

La humedad excesiva constante superior al 75 % puede provocar: debilitación de adhesivos, pudrimiento de colas, aumento del tamaño de los materiales (madera, papel, tela, etc.), manchas (papel, tela, vitela, etc.), corrimiento de tintas, enmohecimiento de cueros, aumento de la corrosión de los diferentes metales, adherencia de hojas de papel, ablandamiento de materias, aparición de sales, opacidad de vidrios, entre otras. Al igual que la sequedad excesiva constante inferior al 35 % puede producir: fragilidad y desecación de los componentes de las obras, deterioro en maderas y marqueterías por contracción, tensión de las telas, reducción dimensional de materiales, entre otras.[50]

Del mismo modo que el cambio brusco en estos niveles de humedad puede provocar:

- Alteración de los colores y desintegración gradual de materiales orgánicos, especialmente de aquellos químicamente inestables como el papel ácido.
- Aparición de moho en materiales orgánicos e inorgánicos; corrosión en metales y encogimiento en textiles.
- Procesos de hidratación o deshidratación de ciertos minerales y corrosión de los metales que contengan sales.
- Procesos de contracción, dilatación, compresión y agrietamiento de los materiales orgánicos en función del efecto de las fuerzas.

Tomado de Álvaro [54].

Así mismo Gómez [66] plantea que si la humedad relativa se incrementa y el agua se condensa en la superficie de los objetos, los materiales sensibles a la humedad aumentan de volumen. Entre estos materiales se hallan los tejidos, el papel y la madera. Cuando la humedad relativa desciende, estos objetos se contraen. Los fenómenos de contracción y dilatación producen grietas y deformaciones.

CO₂

Según Calvo [56] el CO₂ combinado con agua produce el ácido carbónico, que afecta a los materiales orgánicos y produce corrosión en los materiales pétreos y el vidrio.

Las reacciones de fotooxidación son inevitables y hacen que las capas pictóricas pierdan sus propiedades.[66]

Iluminación

La iluminación es un importante factor de deterioro ya que tanto la luz visible como las radiaciones UV activan la formación de radicales libres en los enlaces múltiples de las cadenas insaturadas de los aceites secantes que aglutinan la pintura al óleo.[66]

Según Márquez [50] en el papel la luz provoca decoloración, cambio de color (tono amarillo) y rotura de enlaces químicos, dando lugar a su envejecimiento prematuro, que lo vuelve quebradizo, produciendo el debilitamiento de su estructura, también las pinturas a la acuarela se ven afectadas por la decoloración de la materia pictórica y los efectos de la luz sobre el papel y en los tejidos, la luz produce rotura y debilitamiento de la materia por fragmentación de sus enlaces químicos.

Polución

En el caso de los efectos negativos de la polución sobre los metales, y más concretamente el plomo, la plata y el bronce, provocando pérdida de brillo, picaduras, manchas, cambios de color, eflorescencias, entre otras. De la misma manera que las pinturas y los papeles amarillean y se debilitan, los textiles pierden resistencia mecánica, los colorantes cambian de tonalidad, las gomas se cuarteán y los cueros cobran un aspecto polvoriento.[57]

Vibraciones

Según Sánchez [67] las vibraciones producen efectos acumulativos que traen consigo la degeneración, el envejecimiento y fatiga de los componentes, esto uniéndose a la edad en el caso de las pinturas.

Por otra parte, Ortiz [68] plantea que las vibraciones bruscas generan fisuras o la aparición de pequeñas grietas que dañan la capa pictórica de los cuadros llegando a pulverizarse, al igual que el daño en los soportes de los mismos.

Xilófagos

Como parte de los daños ocasionados por las especies xilófagas se encuentran los planteados por Ortiz [68], el cual plantea que estos afectan directamente la estructura de los lienzos debilitando el entramado de los hilos que componen la tela trayendo consigo el deterioro total casi irreparable en caso de no tratarse a tiempo.

Por otro lado Romero y cols. [69] afirma que el ataque de los insectos xilófagos trae consigo daños al soporte lignario de las obras de arte ocasionando daños de diferente índole, desde pequeños orificios de salida de los xilófagos hasta zonas puntuales donde la madera se convierte en un material completamente disgregado.

Conclusiones parciales

Como parte del análisis desarrollado en este capítulo:

- Se habló de la variedad de aplicaciones del Internet de las Cosas y de su relación con la conservación del patrimonio cultural. La descripción de las arquitecturas del IoT brindó la posibilidad de proponer la arquitectura del sistema que se desea implementar.
- Como parte del análisis de este sistema se explicó el concepto de sensor, de aquí se concluye que estos serán la unidad básica de adquisición de la información para nuestra arquitectura.
- Se explicó el concepto de microcontrolador, fundamentando que se selecciona ESP-12F sobre las demás plataformas por las características expuestas anteriormente.
- Se establecieron valores mínimos y máximos a modo de evitar la aparición del especies xilófagas en la colección objeto de estudio.
- Se analizaron las principales formas en las que se manifiestan los daños en distintos materiales ocasionados por valores microclimáticos fuera del rango de lo recomendado.

Capítulo 2

Diseño e Implementación del sistema basado en IoT

Introducción

En este capítulo se comentan los pasos seguidos para la implementación del sistema: se realiza la descripción de este sistema, los sensores que incorpora y la descripción de los mismos. Se explica la relación que se establece entre el IDE Arduino y los sensores, así como el empleo de la multiplexación. Además, se explican las características de la alimentación empleada y la evaluación económica del proyecto.

2.1. Descripción del sistema

El sistema de supervisión se implementa sobre una prueba de concepto desarrollada para llevar a cabo la toma de la data de los sensores incorporados durante 4 meses para facilitar el continuar con la investigación e inferir los daños que las diferentes variables (temperatura, humedad, ruido y CO₂) inciden en el deterioro de los objetos de la colección para los diferentes materiales que en ella se encuentran; esto según el análisis teórico desarrollado a lo largo del capítulo primero.

Esta prueba de concepto (figura 2.1) se dividió en 3 submódulos. En el submódulo 1 se encuentra el microcontrolador principal, en este caso un NodeMCU que tendrá interconectado a su vez un shield DS3231, un reloj de tiempo real para almacenar la fecha y hora de cada medición que se realice, así como un sensor SGP30 para la captura de los valores

de CO2 dentro de la vitrina; estos datos son almacenados en una tarjeta SD por un shield de lector para este tipo de almacenamiento, además de contar con un sistema de respaldo interno de 2 baterías de litio para su funcionamiento continuo aunque existan fallos eléctricos, además de que las ubicaciones de las vitrinas se encuentre alejada de una toma de corriente eléctrica.

Sin embargo, para casos extremos energéticos se agregó el submódulo 2 el cual es una batería de tipo power bank de 10A que va conectado también al submódulo 1 y puede ser recargado simultáneamente.

Por su parte en el submódulo 3 se encuentran los 2 sensores para medir la temperatura, la humedad (DHT22) y el ruido a través de un sensor Grove de micrófono.

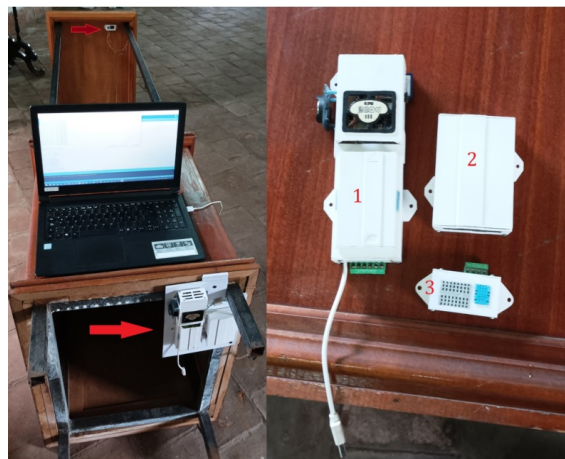


Figura 2.1: Prueba de Concepto

Los submódulos fueron instalados en una sola vitrina y de manera separada a conveniencia de los investigadores y los especialistas del museo, el submódulo 1 y 2 se optó por ubicarlos en la parte baja de la vitrina (figura 2.2) en aras de que no rompiera el ambiente artístico de la colección, y el submódulo 3 es ubicado en la parte superior de la vitrina (figura 2.3) para recolectar la mayor cantidad de información posible.



(a) Ubicación submódulo 1

(b) Ubicación submódulo 2

Figura 2.2: Ubicación de los submódulos 1 y 2 en la vitrina



Figura 2.3: Ubicación submódulo 3

2.1.1. Nuevo prototipo de Nodo

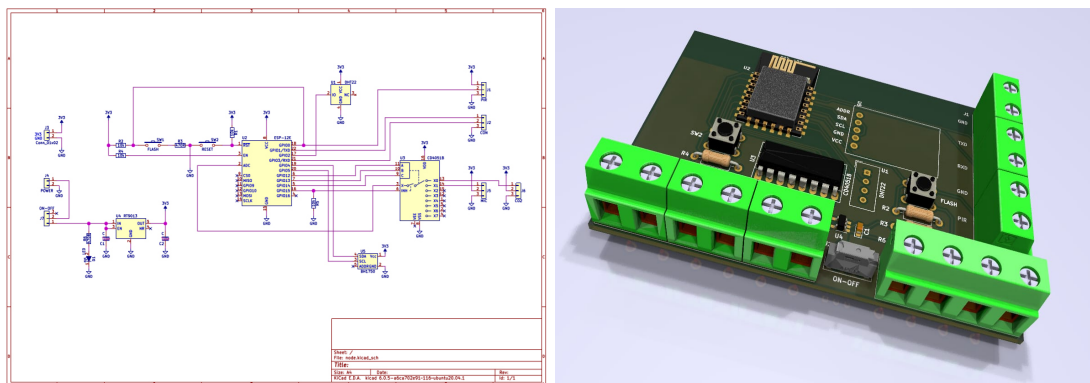
La solución implementada a través de la prueba de concepto permitió obtener la data de cuatro sensores de los 9 previstos durante 4 meses lo que ha posibilitado continuar la investigación para inferir los daños que las diferentes variables (temperatura, humedad, ruido y CO₂) inciden en el deterioro de los objetos de la colección para los diferentes materiales que en ella se encuentran.

Basado en esto se diseñó una placa de circuito impreso que estará presente en los Nodos (epígrafe 1.3.2) de las vitrinas. Este diseño posee características genéricas brindando la posibilidad de añadir o quitar sensores conforme a la ubicación del hardware.

Este hardware corrige la deficiencias obtenidas durante la prueba de concepto, tales como:

1. Alto consumo de energía.
2. Difícil acceso a los sensores y manipulación de los mismos.
3. Limitación de entradas/salidas analógicas.

En la figura 2.4 se muestra el esquemático del diseño de la placa, y una representación gráfica brindada por el software de diseño de circuitos impresos KiCad.



(a) Esquemático placa

(b) Vista 3D placa

Figura 2.4: Placa para Nodos en las vitrinas (Anexo 2)

2.2. Sensores y módulos

La secuencia de sensores pertenecientes al sistema es selecta, puesto que se tomaron los sensores teniendo en cuenta varios elementos:

- Variable a medir
- Rango de medición
- Precisión
- Voltaje de alimentación
- Corriente de alimentación
- Precio

En la tabla 2.1 se relaciona el sensor a emplear según la variable a medir.

Tabla 2.1: Relación sensores

No.	Variable	Sensor
1	Temperatura	DHT22
2	Humedad	DHT22
3	CO2	SGP30
4	Vibración	TZT-LM393
5	Calidad de Aire (polución)	ZP07-MP503
6	Intensidad luminosa	BH1750

Estos sensores estarán dispuestos en zonas específicas dentro de la colección, dígame en vitrinas o, para la captura de datos, en las salas. Esto permite tener datos de dentro de las vitrinas y compararlos con los datos recolectados de las salas en general, posibilitando el análisis de las diferencias entre los máximos y mínimos de los valores recolectados.

A continuación se analizan las características técnicas de cada sensor teniendo en cuenta los elementos descritos anteriormente.

2.2.1. Sensor de temperatura y humedad DHT22

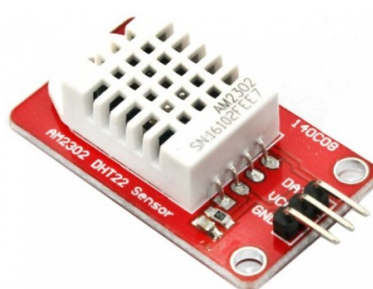


Figura 2.5: Sensor DHT22

Fuente: Datasheet fabricante

Este sensor se encuentra presente en el submódulo 3 (ver figura 2.1) de la prueba de concepto, ubicado en la parte superior de la vitrina, logrando así obtener la mayor cantidad de valores de temperatura y humedad.

El DHT22 (AM2302) es un sensor digital de temperatura y humedad relativa de buen rendimiento y de bajo costo. 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).

Utiliza tecnología exclusiva de recolección de señales digitales y tecnología de detección de humedad, lo que garantiza su confiabilidad y estabilidad. Sus elementos de detección están conectados con una computadora de un solo chip de 8 bits.

Especificaciones técnicas

- Modelo: AM2302
- Voltaje de alimentación: 3.3-6V DC
- Señal de salida: señal digital
- Rango: humedad de 0 - 100 %HR || temperatura de -40 - 125°C

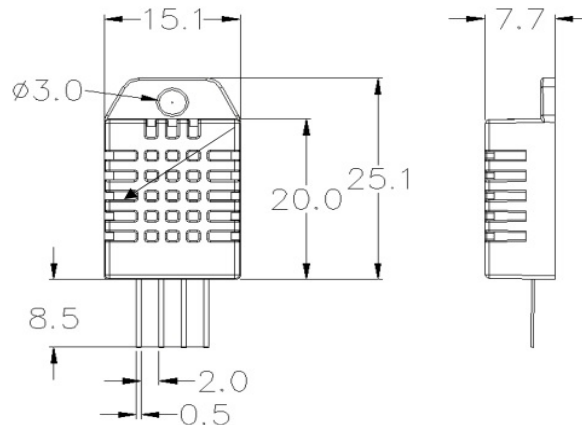


Figura 2.6: Dimensiones sensor DHT22

Fuente: Datasheet fabricante

Secuencia de números de pines: De izquierda a derecha 1,2,3,4 (tabla 2.2)

Tabla 2.2: Distribución pines DHT22

Pin	Función
1	VDD - Alimentación
2	DATA - Señal
3	NULL
4	GND

En la figura a continuación, se muestra como se implementa este sensor en el IDE de Arduino.

```

10 #include <math.h>
11 #include "DHT.h"

```

(a) Librería para sensor DHT

```

65 float h = dht.readHumidity();
66 float t = dht.readTemperature();
67 float f = dht.readTemperature(true);
68
69 if (isnan(h) || isnan(t) || isnan(f)) {
70     Serial.println(F("Error DHT sensor!"));
71     return;
72 } else {
73     float hif = dht.computeHeatIndex(f, h);
74     float hic = dht.computeHeatIndex(t, h, false);
75 }

```

(b) Sección de código para DHT

Figura 2.7: IDE Arduino y sensor DHT

2.2.2. Sensor de CO2 SGP30

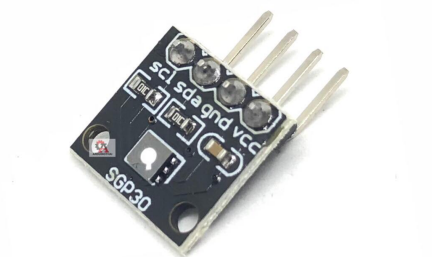


Figura 2.8: Sensor SGP30

Este sensor, como parte de la prueba de concepto, se encuentra ubicado en el submódulo 1 (figura 2.1), este debe estar ubicado en la parte superior de la vitrina, esto debido a que los gases tienden a subir [70] y de esta manera se obtienen los valores de CO2 más exactos.

El SGP30 es un sensor de gas digital multipíxel diseñado para una fácil integración en purificadores de aire, ventilación controlada por demanda y aplicaciones IoT. La tecnología CMOSens® de Sensirion ofrece un sistema de sensor completo en un solo chip con una interfaz digital I 2C, una microplaca calefactora con control de temperatura y dos señales de calidad del aire interior preprocesadas. Como el primer sensor de gas de óxido de metal con múltiples elementos de detección en un chip, el SGP30 proporciona información más detallada sobre la calidad del aire.

El elemento sensor presenta una robustez inigualable contra los gases contaminantes presentes en las aplicaciones del mundo real, lo que permite una estabilidad única a largo plazo y una baja deriva. El paquete DFN muy pequeño de 2,45 x 2,45 x 0,9 mm³ permite aplicaciones en espacios limitados. El proceso de producción de vanguardia de Sensirion garantiza una alta reproducibilidad y confiabilidad. El empaque de cinta y carrete, junto con la idoneidad para los procesos de ensamblaje SMD estándar, hacen que el SGP30 esté predestinado para aplicaciones de alto volumen.

En la figura 2.9 se observa el diagrama funcional del sensor SGP30.

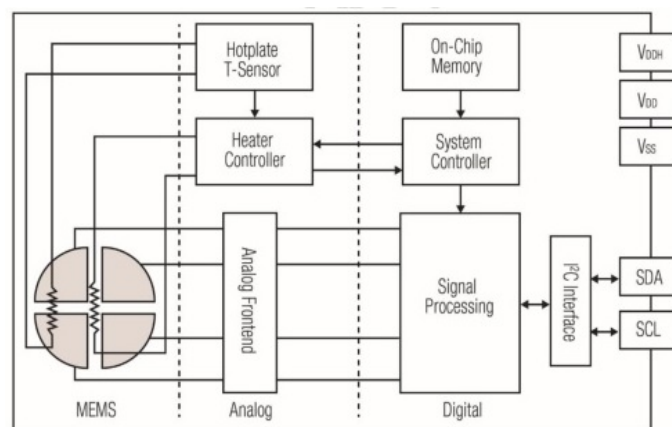


Figura 2.9: Diagrama funcional SGP30

Fuente: Datasheet fabricante

En la tabla 2.3 se muestran las especificaciones para los valores de calidad de aire en TVOC y CO₂, a la salida del sensor SGP30.

Tabla 2.3: Señales de calidad de aire

Fuente: Datasheet fabricante

Parámetro	Señal	Valores	
Rango de salida	Señal TVOC	0 ppb a 60000 ppb	
	Señal CO2eq	400 ppm a 60000 ppm	
Resolución	Señal TVOC	0 ppb a 2008 ppb	1 ppb
		2008 ppb – 11110 ppb	6 ppb
		11110 ppb – 60000 ppb	32 ppb
	Señal CO2eq	400 ppm – 1479 ppm	1 ppm
		1479 ppm – 5144 ppm	3 ppm
		5144 ppm – 17597 ppm	9 ppm
		17597 ppm – 60000 ppm	31 ppm
Tasa de muestreo	Señal TVOC	1 Hz	
	Señal CO2eq	1 Hz	

Distribución pines de la interfaz

La interfaz del sensor SGP30 del paquete DFN posee 6 pines como se muestra en la figura 2.10. Para comprender esta figura se elabora la tabla 2.4 donde se le asigna a cada número la descripción correspondiente. A continuación la tabla 2.4:

Tabla 2.4: Asignación de pines

Fuente: Datasheet fabricante

Pin	Nombre	Descripción
1	VDD	Voltaje de alimentación
2	VSS	Tierra
3	SDA	Data serial, bidireccional
4	R	Conectar a tierra (Sin función eléctrica)
5	VDDH	Voltaje de alimentación (hotplate)
6	SCL	Reloj serial (bidireccional)

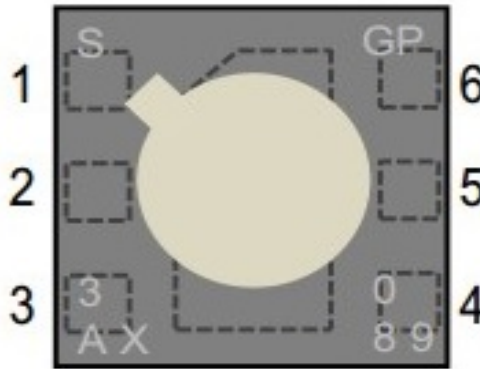


Figura 2.10: Interfaz SGP30

Fuente: Datasheet fabricante

2.2.3. Sensor de vibración TZT-LM393

Para la instalación de este sensor se le anexó al submódulo 3 (figura 2.1) un compartimiento donde estaría ubicado el mismo.

El módulo de la vibración basado en el sensor de vibración SW-420, modelo TZZ y el comparador LM393 (figura 2.11), sirve para detectar cualquier tipo de señal de vibración más allá del umbral de vibración. Cuando no existen señales de vibración, este pequeño módulo se encarga de dar a conocer esto mediante un indicador LED de estado bajo y alto, según correspondiera; se caracteriza por tener una única señal de salida digital que puede ser tratada mediante un dispositivo externo, como un microcontrolador, así se puede llevar a cabo una función específica.

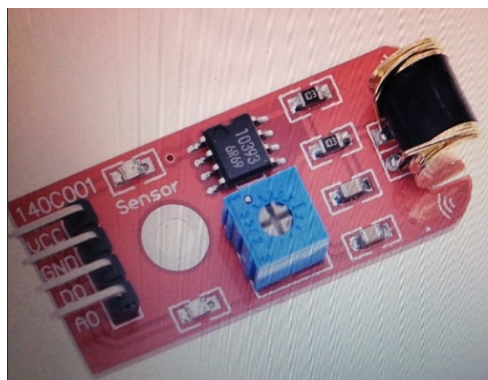


Figura 2.11: Sensor TZZ-LM393

Este sensor posee características específicas que lo hacen idóneo para el análisis de los niveles de vibraciones presentes en la colección procedentes del exterior de la misma a causa, principalmente, del paso de los vehículos por la calle.

Especificaciones

- El estado por defecto del interruptor es encendido
- Salida digital
- Voltaje de funcionamiento: 3.3V-5V
- Chip LM393
- Dimensiones: 3.2cm x 1.4cm

2.2.4. Sensor de calidad de aire ZP07-MP503

El módulo de calidad del aire ZP07 adopta un sensor de gas semiconductor de superficie plana. El módulo tiene buena sensibilidad a los gases orgánicos volátiles como formaldehído, benceno, monóxido de carbono, amoníaco, hidrógeno, alcohol y humo de cigarrillo, esencia, etc. El módulo ha sido envejecido, depurado, ajustado y calibrado. Tiene buena consistencia y alta sensibilidad.

Características

- Alta sensibilidad
- Bajo consumo de energía, larga vida.
- Calibrado antes de su envío
- 10 segundos a 3 minutos con función de precalentamiento automático.
- Comprobación automática defectuosa, alta rentabilidad.

Aplicaciones

- Filtro de aire, sistema de aire fresco, techo integrado inteligente, detector de calidad del aire, ventilador, aire acondicionado.

Distribución pines

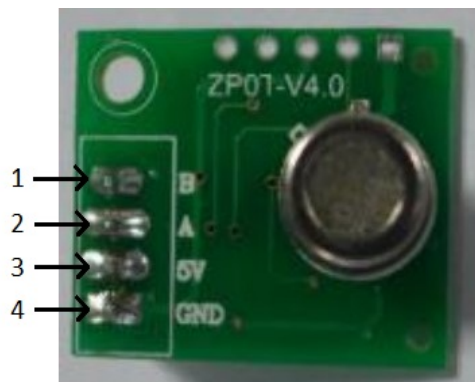


Figura 2.12: Sensor ZP07-MP503

En la imagen anterior se aprecia la vista frontal del sensor de calidad de aire ZP07-MP503 con la numeración de los pines. Esta numeración se emplea en la tabla 2.5 para el análisis de la descripción de los mismos.

Tabla 2.5: Distribución pines

Pin	Nombre	Función
1	GND	Entrada de alimentación negativa
2	5V	Entrada de alimentación positiva
3	A	Señal de salida A
4	B	Señal de salida B

2.2.5. Sensor de luz BH1750

El Módulo BH1750 es un sensor de iluminación digital para medición de flujo luminoso (iluminancia) de la empresa Rohm Semiconductor. Componente que posee dentro de su arquitectura interna, un conversor análogo digital (ADC) de 16 bits con una salida digital de formato I2C, que facilita la integración con microcontroladores o sistemas embebidos diversos. Este módulo entrega la intensidad luminosa directamente en unidades de Lux que es equivalente a Lumen/m².

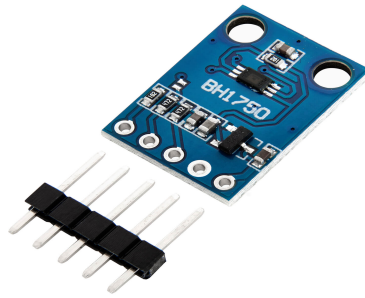


Figura 2.13: Sensor BH1750

Otros datos

- Interfaz Digital: I2C
- Frecuencia máxima de transmisión: 400kHz
- Temperatura de operación: Desde -40°C hasta 85°C

Para su correcto funcionamiento, este sensor debe ir acompañado de una serie de componentes electrónicos para su acondicionamiento. En la siguiente figura 2.14 se puede observar el acondicionamiento brindado por el fabricante.

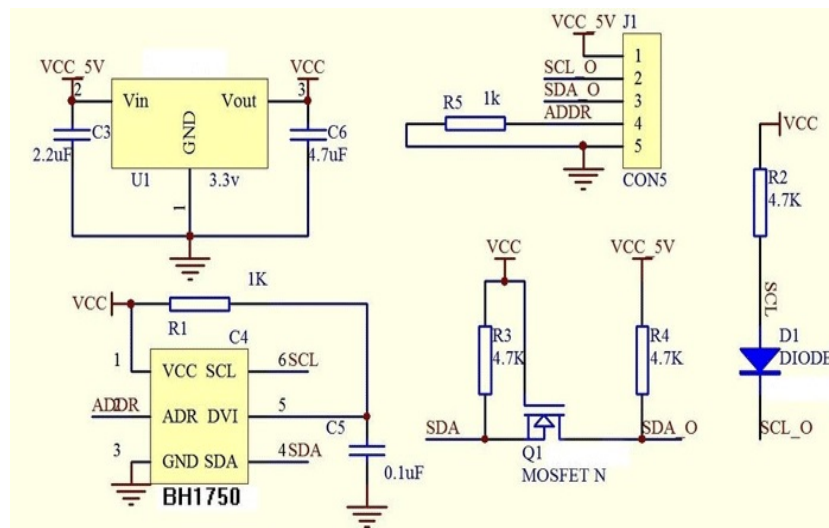


Figura 2.14: Acondicionamiento sensor BH1750

Fuente: Datasheet fabricante

2.2.6. Módulo RTC DS3231



Figura 2.15: Módulo reloj de tiempo real RTC-DS3231

El DS3231 es un reloj I2C en tiempo real (RTC) extremadamente preciso y de bajo costo con un oscilador de cristal (TCXO) y cristal integrados compensados por temperatura.

El dispositivo incorpora una entrada de batería y mantiene la hora exacta cuando se interrumpe la alimentación principal del dispositivo. La integración del resonador de cristal mejora la precisión a largo plazo del dispositivo y reduce el recuento de piezas en una línea de fabricación.

El RTC mantiene información sobre segundos, minutos, horas, día, fecha, mes y año. La fecha al final del mes se ajusta automáticamente a los meses con menos de 31 días, incluidas las correcciones del año bisiesto. El reloj funciona en formato de 24 horas o de 12 horas con un indicador AM / PM. Dos horas del día programables.

Se proporcionan alarmas y una salida de onda cuadrada programable. La dirección y los datos se transfieren en serie a través de un bus bidireccional I2C.

Una referencia de voltaje de precisión compensada y un circuito comparador monitorean el estado de VCC para detectar fallas de energía, para proporcionar una salida de reinicio y para cambiar automáticamente a la fuente de respaldo cuando sea necesario. Además, el pin RST se monitorea como una entrada de botón para generar un reinicio de uP.

Este módulo DS3231 será empleado para almacenar la fecha y hora de cada medición que se realice cada 5 minutos.

En la siguiente figura se puede observar el esquema típico de conexiones de este módulo.

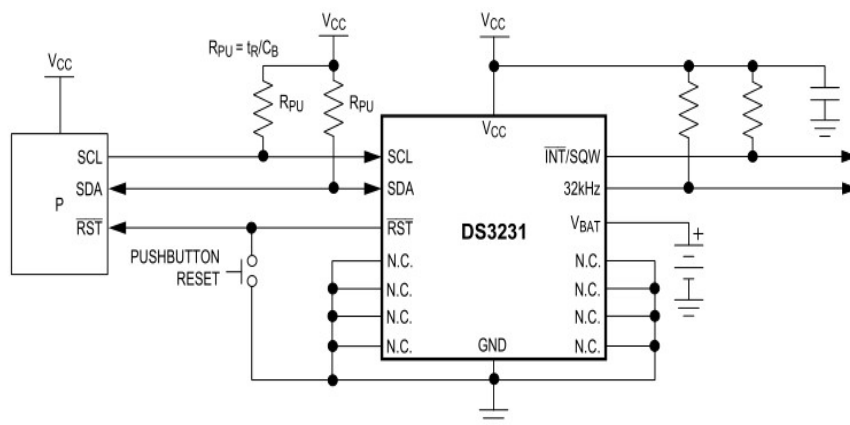


Figura 2.16: Conexiones del DS3231

Características

El RTC de alta precisión administra completamente todas las funciones de hora normal.

- El reloj de tiempo real cuenta los segundos, los minutos, las horas, la fecha del mes, el mes, el día de la semana y el año, con una compensación de año bisiesto válida hasta 2100
- Precisión ± 2 ppm de 0 °C a + 40 °C
- Precisión ± 3.5 ppm de -40 °C a + 85 °C
- Salida del sensor de temperatura digital: precisión de ± 3 °C
- Registrarse para el ajuste de envejecimiento
- RST Output / Pushbutton Reset Debounce Input
- Dos alarmas de hora del día
- Señal de salida de onda cuadrada programable
- La interfaz en serie simple se conecta a la mayoría de los microcontroladores
- Interfaz I2C rápida (400kHz)
- Entrada de batería de respaldo para el cronometraje continuo
- La operación de baja potencia prolonga el tiempo de ejecución de la batería de respaldo

- Operación 3.3V
- Rangos de temperatura de funcionamiento: comercial (0 °C a + 70 °C) e industrial (-40 °C a + 85 °C)

2.2.7. Módulo para tarjetas SD

Los sistemas de supervisión convencionales incorporan la característica de poder almacenar datos históricos del sistema que supervisan. A medida que se incorporan sensores se hace necesario llevar un registro de estos datos. Esto permitirá en el futuro conocer cómo se ha estado comportando el sistema acorde a los valores registrados e incluso detectar fallos.

A través del empleo de este módulo se facilita la elaboración de tablas comparativas y el análisis de máximos y mínimos.

Este módulo de tarjeta SD se conecta fácilmente como un periférico al microcontrolador. A través de la programación, puede leer y escribir en la tarjeta SD.

```
8  #include <SPI.h>
9  #include <SD.h>
10 #include <math.h>
11 #include "DHT.h"
```

Figura 2.17: Librería <SD.h>

En el presente sistema de monitoreo este módulo es empleado para almacenar en un archivo de extensión .txt, el registro de los valores de temperatura, humedad, ruido y CO2 cada cinco minutos. Este archivo luego es procesado en Excel para obtener las gráficas y establecer comparaciones.

En la figura 2.18 se puede observar el modelo del módulo lector de SD a emplear en el sistema, mientras que en la figura 2.19 se muestra la forma en que, mediante el código, se almacenan los datos en la SD y en la figura 2.20 se puede observar cómo queda almacenada la información de dichos datos.

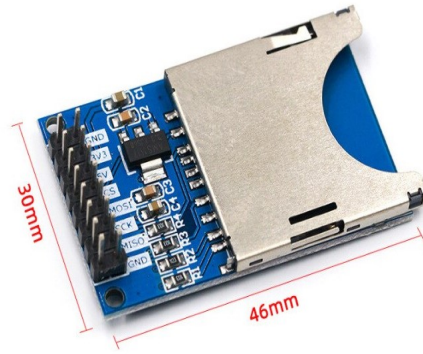


Figura 2.18: Módulo SD

```

141 dataFile.print(t); //Temperatura
142 dataFile.print(h); //Humedad
143 dataFile.print(mySensor.CO2); //CO2
144 dataFile.print(sound2_value); //Ruido
145 dataFile.print(day(T));
146 dataFile.print("/");
147 dataFile.print(month(T));
148 dataFile.print("/");
149 dataFile.print(year(T));
150 dataFile.print(" ");
151 dataFile.print(hour(T));
152 dataFile.print(":");
153 dataFile.print(minute(T));
154 dataFile.print(":");
155 dataFile.print(second(T));
156
157 dataFile.close(); //terminar

```

Figura 2.19: Almacenamiento datos en SD

Temperatura (C°)	Humedad (%)	CO2 (ppm)	Ruido (DBmax)	Fecha	Hora
31.00	34.00	460	41	1/7/2022	13:10:0
31.00	35.00	501	28	1/7/2022	13:15:0
31.00	35.00	487	46	1/7/2022	13:20:0
31.00	36.00	642	28	1/7/2022	13:25:0
31.00	36.00	520	37	1/7/2022	13:30:0
31.00	36.00	523	22	1/7/2022	13:35:0
31.00	35.00	632	45	1/7/2022	13:40:0
31.00	34.00	544	31	1/7/2022	13:45:0
31.00	33.00	610	26	1/7/2022	13:50:0

Figura 2.20: Archivo de datos almacenado en la SD

2.3. Arduino (IDE) y sensores

Las conexiones entre el Nodo y los sensores se efectúa a través de conectores de tipo jack lo que brinda acceso a la posibilidad de agregar o extraer sensores sin complicaciones. Esto hace que el trabajo con los sensores pase a un plano meramente programático, donde todo se desarrolla a través de código.

El IDE empleado para programar el hardware es el que brinda Arduino, ya que solo se necesita cargar el modelo de placa a programar.

Como se analizó antes, en el epígrafe 1.3.2, el valor de salida de los sensores es un voltaje que puede interpretarse como un valor de 0 a 1023 que se lee a través de los pines de entrada/salida analógicos. Esta operación se realiza por medio de la función `analogRead()`, que admite como parámetro el pin analógico que se escoja para conectar con el sensor.

De los sensores que se emplean solo a tres de ellos se le efectuaron las calibraciones mediante el empleo de funciones *map* almacenando los valores (mapeados) en arreglos (figura 2.21) ya que los demás poseen rangos de mínimos y máximos ya establecidos internamente.

```
283 valor[TEMP] = map(analogRead(A0), 0, 1023, 0, 35);  
284 valor[HUMED] = map(analogRead(A0), 0, 1023, 0, 100);  
285 valor[LUZ] = map(analogRead(A0), 0, 1023, 0, 9);
```

Figura 2.21: Mapeo de los valores de los sensores

En lo concerniente a Arduino se le llama mapeado al proceso de convertir los valores leídos de los pines en información útil.

2.4. Multiplexado

Como parte de las deficiencias corregidas a través del diseño del nuevo prototipo de placa para los Nodos en las vitrinas (epígrafe 2.1.1) se incorpora un multiplexor en aras de ampliar la disponibilidad de entradas analógicas para poder incorporar mayor cantidad de sensores con señales de salida de este tipo.

El multiplexor empleado (CD74HC4051) posee la característica de poder conectar varios sensores a un solo pin analógico.

El 74HC4051 es un multiplexor/demultiplexor de 8 bit y, por lo tanto, construye interruptores bidireccionales que permiten usar cualquier entrada analógica como salida y viceversa. El valor más importante es el voltaje máximo de entrada con 5V para el multiplexor analógico. El 5V encaja bien con todos los microcontroladores basados en Arduino y ESP8266.

En la siguiente figura se puede observar la distribución de los pines de este microcontrolador.

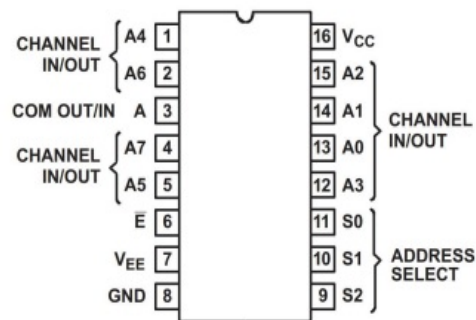


Figura 2.22: Multiplexor 74HC4051

En correspondencia con la figura anterior se elabora la tabla 2.6 con la descripción correspondiente a cada uno los pines de este multiplexor.

Tabla 2.6: Multiplexor 74HC4051

Pin	Descipción y conexión
A0...A7	Entradas analógicas para multiplexación y demultiplexación
GND	Conexión a tierra
VCC	Alimentación positiva (2V...6V)
S0...S2	Líneas de selección (8 bits)
A	Entrada analógica común
E	Habilitación
VEE	Alimentación negativa (voltajes negativos de 0...-6)

2.5. Alimentación

Mediante la prueba de concepto, como ya se analizaba anteriormente, se determinó que el consumo de corriente era elevado, por ello, para el nuevo prototipo de Nodo para las vitrinas (subepígrafe 2.1.1), se incorpora un regulador de tipo LDO reduciendo grandemente el consumo de energía de este prototipo.

2.5.1. Regulador RT9013

El RT9013 es un regulador LDO de 500 mA de alto rendimiento que ofrece PSRR extremadamente alto y caída ultrabaja. Ideal para aplicaciones inalámbricas y de RF portátiles con requisitos exigentes de rendimiento y espacio.

La corriente de reposo RT9013 es tan baja como 25uA, lo que prolonga aún más la vida útil de la batería. El RT9013 también funciona con condensadores cerámicos de baja ESR, lo que reduce la cantidad de espacio de placa necesario para las aplicaciones de energía, lo que es fundamental en los dispositivos inalámbricos de mano.

El RT9013 consume 0.7uA típicos en modo de apagado y tiene un tiempo de encendido rápido de menos de 40us. Las otras características incluyen voltaje de caída ultrabajo, alta precisión de salida, protección de limitación de corriente y alta relación de rechazo de ondulación. Disponible en el paquete SC-82, SOT-23-5, SC-70-5 y WDFN-6L 2x2.

Características

- Amplios rangos de voltaje de operación: 2.2V a 5.5V
- Caída baja: 250mV a 500mA
- Ruido ultrabajo para aplicaciones de RF
- Respuesta ultrarrápida en transitorios de línea/carga
- Protección de limitación de corriente
- Protección de apagado térmico
- Tasa de rechazo de fuente de alimentación alta
- A la salida solo se requiere 1 uF de condensador para la estabilidad
- Entrada de apagado controlado por lógica TTL

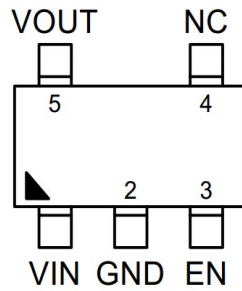


Figura 2.23: Configuración de pines

Fuente: Datasheet fabricante

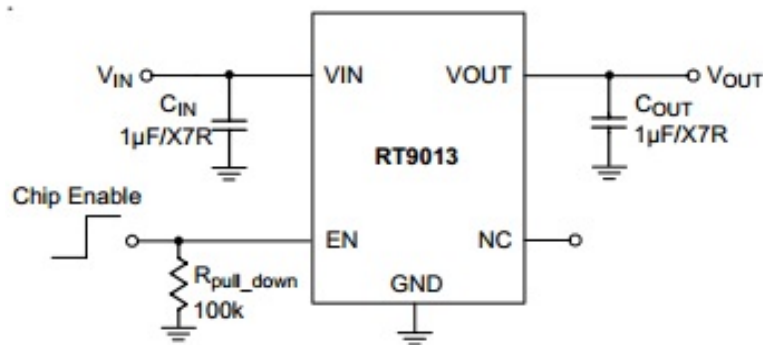


Figura 2.24: Acondicionamiento

Fuente: Datasheet fabricante

2.6. Evaluación económica

Este proyecto se concibió para ajustarse siempre a la premisa de con el mínimo precio no sacrificar la calidad.

Esto del empleo de pequeños microcontroladores con programación libre se ha convertido en una alternativa para pequeñas empresas por su reducido costo y sus amplias aplicaciones, principalmente en aplicaciones de domótica, tal como el caso del sistema presentado. Los precios en el mercado internacional de las tarjetas, kits, módulos y accesorios que conforman el sistema implementado, hacen que el desarrollo del mismo sea costeable y pueda ponerse en práctica en países en vías de desarrollo, como el nuestro.

En la siguiente tabla se relaciona lo que se considera como presupuesto mínimo del proyecto.

Tabla 2.7: Relación de precios de los componentes del sistema

Elemento	Precio unitario
ESP-12F	\$1.22
Sensor DHT22	\$3.82
Sensor SGP30	\$6.34
Sensor TZX-LM393	\$2.14
Sensor ZP07-MP503	\$2.22
Sensor BH1750	\$1.00
Lector tarjeta SD	\$0.66
RTC DS3231	\$1.91
	Total: \$19.31

También se tuvo en cuenta el empleo de la mínima instrumentación, de tal forma que cuando se decida instalar el sistema, no se necesita adquirir nada más fuera de lo analizado para que se obtengan los datos esperados. Los precios fueron tomados del mercado alternativo de Aliexpress¹.

Conclusiones capítulo 2

En este capítulo se establecieron los componentes para el diseño del Sistema de Supervisión, así como la realización del diseño y simulación del hardware del mismo. Se trabajó en obtener mejoras en dicho hardware a partir del desarrollo de una prueba de concepto. Se hizo un análisis de la instrumentación empleada en el sistema y sus características, así como la necesidad del empleo de la multiplexación y las mejoras en cuanto a potenciar un menor consumo.

¹<http://www.aliexpress.com>

Conclusiones

Se puede concluir con los siguientes resultados:

- Análisis y búsqueda de la información para dar cumplimiento a los objetivos planteados.
- Se mostraron los antecedentes históricos, conceptos y las tecnologías actuales de los sistemas de supervisión tanto en otras áreas como en los museos.
- Diseño de la Arquitectura IoT
- Se programaron los dispositivos instalados en el sistema
- Se efectuó el montaje de la tecnología diseñada en la sala de Artes Decorativas como prueba de concepto.
- Mejoras en la implementación de la arquitectura a partir de eventos generados en el transcurso de la investigación.

Recomendaciones

Se recomiendan los siguientes puntos:

- Emplear un mejor hardware, microcontrolador ATMEGA-328P, o alguno otro que posibilite reducir en espacio el esquema de montaje y brindar un mayor número de entradas analógicas sin necesidad de multiplexar.
- Aumentar el número de variables monitoreadas.
- Mejoras en la instrumentación en aras de obtener valores más precisos.
- Optimización general del código, para lograr escalabilidad y robustez.

Bibliografía

- [1] C. M. . C. G. Quiroga E., Jaramillo S., “Propuesta de una arquitectura para agricultura de precisión soportada en iot,” *Revista RISTI*, no. 24, pp. 39–56, 2017.
- [2] P. Diezma, “Internet of things: la revolución definitiva del arte, el ocio y la cultura en el siglo xxi,” *Anuario AC/E*, vol. 4, pp. 79–95, 2017.
- [3] J. C. J. Hu, H. Niu and cols., “Fault-tolerant cooperative navigation of networked uav swarms for wildfire surveillance,” *Aerospace Science and Technology*, 2022.
- [4] B. L. y. F. A. J. Hu, “Robust formation control for networked robotic systems using negative imaginary dynamics,” *Automatica*, 2022.
- [5] R. H. Weber, “Internet of things-new security and privacy challenges,” *Computer law and security review*, vol. 1, no. 26, 2010.
- [6] A. Chianese, F. Piccialli, and J. E. Jung, “The internet of cultural things: Towards a smart cultural heritage,” in *2016 12th International Conference on Signal-Image Technology Internet-Based Systems (SITIS)*, 2016, pp. 493–496.
- [7] A. Al-Habal and A. Khattab, “Ultra-low power layered iot platform for museum content conservation,” in *2019 31st International Conference on Microelectronics (ICM)*, 2019, pp. 86–89.
- [8] M. M. y M. Cosovic, “Preservation of cultural heritage sites using iot,” *18th International symposium infoteh-jahorina (infoteh)*, pp. 1–4, 2019.
- [9] J. S. y B. Mishra, “Customized iot enabled wireless sensing and monitoring platform for preservation of artwork in heritage buildings.” *International conference on wireless communications, signal processing and networking (wispnet)*, pp. 361–366, 2016.

- [10] M. T. Marshall, "Interacting with heritage: On the use and potential of iot within the cultural heritage sector," *Fifth international conference on internet of things: Systems, management and security*, pp. 15–22, 2018.
- [11] A. R. y. S. S. S. Ghosh, "A low cost virtual guide for next generation smart museums." *International conference on recent trends on electronics, information, communication and technology (rteict)*, pp. 845–849, 2021.
- [12] y. C. S. N. A. S. Rao, A. V. Sharma, "A context aware system for an iot-based smart museum." *2nd International multidisciplinary conference on computer and energy science (splitech)*, pp. 1–5, 2017.
- [13] S. A. y cols., "An indoor location-aware system for an iot-based smart museum." *IEEE Internet of Things Journal*, vol. 2, no. 3, pp. 244–253, 2015.
- [14] G. A. y A. Khattab, "An iot monitoring and control platform for museum content conservation." *International conference on computer and applications (icca)*, pp. 196–201, 2018.
- [15] P. S. y K. N. Plataniotis, "Ble beacons for indoor positioning at an interactive iot-based smart museum." *IEEE Systems Journal*, vol. 3, no. 14, pp. 3483–3493, 2020.
- [16] C. A. I. y. A. C. A. Lopez-Martínez, "Gamified smart objects for museums based on automatically generated quizzes exploiting linked data." *16th international conference on intelligent environments (ie)*, pp. 132–139, 2020.
- [17] G. A. M. de la Fe y D. López-Ramos, "Realidad aumentada, una herramienta para la gestión de los valores patrimoniales. augmented reality, a tool for the management of heritage values," *Santiago*, no. 149, pp. 213–222, Jun. 2019.
- [18] G. E. Franco, "Sistema de gestión de alarmas para scada aplicado a la domótica de un hotel [alarm management system for scada applied to domotic in a hotel]," *Ventana Informática*, no. 23, Dec. 2010.
- [19] A. V. A. C. y. A. L. A. N. A. S. Córdova, "Sistema de monitorización de consumo de energía eléctrica en el hotel nacional de cuba," *Revista Cubana de Ingeniería*, vol. 11, no. 3, pp. 22–32, Sep. 2020.

- [20] N. P. P. y. L. G. M. D. V. Morales, "Bases para implementación de iot en la uci, orientada a la protección del medio ambiente," *Serie Científica de la Universidad de las Ciencias Informáticas*, vol. 13, no. 5, pp. 41–54, Feb. 2020.
- [21] D. S. D. B. R. y. I. G. G. J. I. P. D. Cruz, "Sistema iot de control de acceso inteligente basado en arduino y servicios web," *Tono, Revista Técnica de la Empresa de Telecomunicaciones de Cuba S.A.*, vol. 14, no. 1, pp. 49–60, Jul. 2018.
- [22] R. P. Herrera, N. E. P. Jones, and M. d. I. Á. R. Santana, "Sistema iot para el control del nivel de tanques en aguas de la habana," *Revista Cubana de Transformación Digital*, vol. 1, no. 1, pp. 38–52, 2020.
- [23] A. Ochoa Duarte, L. D. Cangrejo Aljure, and T. Delgado, "Alternativa open source en la implementación de un sistema iot para la medición de la calidad del aire." *Revista Cubana de Ciencias Informáticas*, vol. 12, no. 1, pp. 189–204, 2018.
- [24] R. J. . o. Cera J., Martínez L., "Apoyo al estado del arte del internet de las cosas en salud," *Revista I+D en TIC*, vol. 6, no. 1, pp. 14–25, 2015.
- [25] X. X. . o. L. Hou, S. Zhao, "Internet of things cloud: Architecture and implementation," *IEEE Communications Magazine*, no. 54, 2016.
- [26] L. García, "Cuáles son las arquitecturas y componentes de una red iot," 2020.
- [27] Ciberseguridad, "Capas de iot que debes conocer," *Noticias de ciberseguridad, ciberataques, vulnerabilidades informáticas*, 2022.
- [28] A. P. O. B. Mazon, "Internet ofthings: State-of-the-art, computing paradigms and reference architectures," *IEEE Latin America Transactions*, vol. Vol. 20, no. No.1, 2022.
- [29] K. B. . K. B.-S. Burhan M., Rehman R., "Iot elements, layered architectures and security issues: A comprehensive survey," *Sensors*, vol. 18, no. 9, p. 2796, 2018.
- [30] B. S. H. . O. Omoniwa B., Javed M. A., "Fog/edge computing-based iot (feciot): Architecture, applications, and research issues," *IEEE Internet Things J.*, vol. 6, no. 3, pp. 4118–4149, 2019.

- [31] K. W. . D. K. A., “A-z survey of internet of things: Architectures, protocols, applications, recent advances, future directions and recommendations,” *J. Netw. Comput. Appl.*, vol. 163, 2020.
- [32] H. R. . O. Yadegaridehkordi E., Attarbashi Z. S., “A survey on trend and classification of internet of things reviews,” *IEEE Access*, vol. 8, 2020.
- [33] M. H. . M. M. T., “Iot architectural styles: A systematic mapping study,” in *Software Architecture*, vol. 11048, no. Cuesta C. E., Garlan D., and Pérez J., Cham Eds.: Springer International Publishing, pp. 68–85, 2018.
- [34] P. A. . O. Berru J., Mazon Olivo B., “Scada system based on iot for intelligent control of banana crop irrigation,” *Appl. Technol. ICAT 2019 Commun. Comput. Inf. Sci.*, vol. 1193, pp. 243–256, 2020.
- [35] S. V. . O. Hassija V., Chamola V., “A survey on iot security: Application areas, security threats, and solution architectures,” *IEEE Access*, vol. 7, 2019.
- [36] A. M. . A. M. Guizani M., Mohammadi M., “Internet of things: A survey on enabling technologies, protocols, and applications,” *IEEE Commun. Surv. Tutor*, vol. 17, no. 4, pp. 2347–2376, 2015.
- [37] I. A. . M. G. Atzori L., “The internet of things: A survey,” *Comput. Netw.*, vol. 54, no. 15, pp. 2787–2805, 2010.
- [38] P. V. . P. A. Botta A., De Donato W., “Integration of cloud computing and internet of things: A survey,” *Future Gener. Comput. Syst.*, vol. 56, pp. 684–700, 2016.
- [39] y. L. J. A. S. Morejon Labrada, C. Ramírez Martín, “Plataforma web para la gestión del patrimonio cultural de la región oriental de cuba.” in *II Convencion Internacional de Ciencia y Conciencia, Universidad de Oriente, Cuba*, 2021.
- [40] B. M.-O. y. C. E. D. Hernández, “‘internet de las cosas (iot)’,” in *Análisis de Datos Agropecuarios*, no. 1st ed., pp. 74–100, 2018.
- [41] I. L. y K. Lee, “‘the internet of things (iot): Applications, investments, and challenges for enterprises’,” *Bus. Horiz.*, vol. vol. 58, no. 4, pp. 431–440, Jul. 2015.

- [42] N. Instruments, "Data acquisition (daq) fundamentals application note 007," *Austin, Texas, USA: National Instruments Editorial*, vol. 7, 1999.
- [43] M. A. G. y cols., "Instrumentacion electronica," *Madrid: Thomson Editores Spain*, 2004.
- [44] Ai-Thinker, *ESP-12F Datasheet, Versión 1*, 2018.
- [45] . K. J. Quincozes S., Emilio T., "Mqtt protocol: fundamentals, tools and future directions," *IEEE Latin America Transactions*, vol. 17, no. 09, 2019.
- [46] M. Fernández Barcell, "Protocolo tcp/ip," 2014.
- [47] K. Bachmann, *Conservation concerns: a guide for collectors and curators*. Smithsonian Institution, 1992.
- [48] J. Merritt and J. A. Reilly, *Preventive Conservation for Historic House Museums*. Rowman & Littlefield, 2010, google-Books-ID: sTaZ69GEOkIC.
- [49] G. Thomson, *The museum environment*. Routledge, 2018.
- [50] M. d. C. B. Márquez, "Agentes de deterioro medioambientales: planificar la conservación de las obras de arte," *Opción: Revista de Ciencias Humanas y Sociales*, no. 11, pp. 54–74, 2016.
- [51] S. Buys and V. Oakley, *Conservation and restoration of ceramics*. Routledge, 2014.
- [52] M. García Heras and M. Á. Villegas Broncano, "Innovación y gestión de la conservación preventiva en museos: un ejemplo con colecciones de vidrio y materiales cerámicos," 2015.
- [53] S. P. Koob, "Conservation and restoration of glass," 2005.
- [54] M. Recio Álvaro, "La conservación preventiva en exposiciones temporales: zì lái colectivo," 2020.
- [55] E. P. Arévalo León, "Degradación del arte colonial religioso por mala iluminación de la Iglesia de San Sebastián de la ciudad de Cuenca," 2018, publisher: Universidad Católica de Cuenca.

- [56] A. M. Calvo Manuel, *Conservación y restauración de pintura sobre lienzo*, 2002.
- [57] B. d. Tapol, "Cómo afrontar la polución en los museos. Algunas pistas y precisiones sobre las investigaciones en curso," *Butlletí del Museu Nacional d'Art de Catalunya*, 2001, vol. 5, pp. 183-190, 2001, publisher: Museu Nacional d'Art de Catalunya.
- [58] W. Wei, N. Krumperman, and N. Delissen, "Design of a vibration damping system for sculpture pedestals: an integral object-based approach," in *ICOM-CC 16th Triennial Meeting Lisbon Preprints*. ICOM Paris, 2011.
- [59] R. Ripa, P. Luppichini, J. Krecek, M. Lenz, J. W. Creffield *et al.*, "Termitas y otros insectos xilófagos en chile: especies, biología y manejo." 2004.
- [60] P. M. Vázquez, R. P. Otero, F. R. Fernández, and C. S. Corral, "Avetianella longoi siscaro, parásito de huevos de phoracantha semipunctata f.: Primera cita de su presencia en españa y bases para la puesta en práctica del control biológico del xilófago," *Boletín de sanidad vegetal. Plagas*, vol. 25, no. 4, pp. 515–522, 1999.
- [61] V. R. G. Flores and A. Y. Pérez, "Durabilidad natural de diez maderas de madre de dios a la accion de tres hongos xilofagos," *Revista Forestal del Perú*, vol. 14, no. 1, 1987.
- [62] A. G. Avalos Díaz and J. E. Aviles Sandi, "Influencia de dos hongos xilófagos sobre la durabilidad natural de diez especies maderables de Ucayali, Perú," *Revista Cubana de Ciencias Forestales*, vol. 8, no. 3, pp. 425–438, 2020, publisher: Universidad de Pinar del Río Hermanos Saíz Montes de Oca.
- [63] O. M. Ivan Araquistain, Jose Miguel Abascal, "Wireless sensor network technology for monitoring moisture content of wood," *Tecnalia Research and Innovation*, no. n° 5 20730, 2017.
- [64] S. Rodríguez, J. Vivas, A. Vega, and V. Baño, "Código: 1.7 metodología para la inspección, evaluación y diagnóstico mediante técnicas no destructivas del estado estructuralde puentes de madera en españa," 2014.
- [65] V. K. Margarita Kisternaya, "Wood science approach for the preservation of historic timber structures," *Russian Academy of Sciences*, 2015.

- [66] M. V. Gómez Carretero, “Efectos del ácido nítrico en la variación del color de pigmentos de uso común en obras de arte pictóricas,” *Proyecto de investigación*., 2015.
- [67] E. S. Sánchez, “Pintura sobre tabla y escultura policromada: problemática de las obras con soporte de madera durante el proceso de renovación del Museo Arqueológico Nacional,” *Boletín del Museo Arqueológico Nacional*, vol. 33, pp. 173–185, 2015.
- [68] A. S. Ortiz, *Restauración de obras de arte: pintura de caballete*. Ediciones AKAL, 2012, vol. 11.
- [69] G. Ferreras Romero, R. Magdaleno Granja, and G. Morón, “Virgen con el niño, san sebastián y san roque, obra de bernardino luini: investigación e intervención,” *PH: Boletín del Instituto Andaluz del Patrimonio Histórico*, 80, 72-89., 2011, publisher: Junta de Andalucía: Instituto Andaluz del Patrimonio Histórico.
- [70] “¿Por qué la llama del fuego va para arriba? | Ciencia | EL PAÍS.” [Online]. Available: https://elpais.com/elpais/2018/07/11/ciencia/1531310604_993034.html

Anexos

Anexo 1: Código fuente del sistema

```
1  #include <TimeLib.h>
2  #include <Wire.h>
3  #include <SparkFun_SGP30_Arduino_Library.h>
4  #include <DS3232RTC.h>      // https://github.com/JChristensen/DS3232RTC
5  #include <Streaming.h>      // https://github.com/janelia-arduino/Streaming
6  DS3232RTC myRTC;
7
8  #include <SPI.h>
9  #include <SD.h>
10 #include <math.h>
11 #include "DHT.h"
12
13 #define DHTPIN D4
14 #define DHTTYPE DHT22
15
16 const int chipSelect = D8; //SD card
17 const int sound_sensor = A0;
18
19 int sound_value = 0;
20 int sound2_value = 0;
21
22 long counter2 = 0;
23
24 SGP30 mySensor;
25 DHT dht(DHTPIN, DHTTYPE);
```

Segmento 1

```

27 void setup()
28 {
29     Serial.begin(115200);
30     myRTC.begin();
31     Serial << F( "\n" __FILE__ "\n" __DATE__ " " __TIME__ "\n" );
32     dht.begin();
33     Wire.begin();
34
35     pinMode(DHTPIN, INPUT);
36     pinMode(sound_sensor, INPUT);
37
38     if (mySensor.begin() == false)
39     {
40         Serial.println("No SGP30 Detected. Check connections.");
41         while (1);
42     }
43     mySensor.initAirQuality();
44
45     if (!SD.begin(chipSelect)) { //Iniciación SD
46         Serial.println("Card failed, or not present");
47         while (1);
48     }
49     Serial.println("card initialized.");

```

Segmento 2

```

51     setSyncProvider(myRTC.get);
52     Serial << F("RTC Sync");
53     if (timeStatus() != timeSet) Serial << F(" FAIL!");
54     Serial << endl;
55 }
56
57 void loop()
58 {
59     static time_t tLast;
60     time_t T;
61     tmElements_t tm;
62
63     File dataFile = SD.open("datos.txt", FILE_WRITE);
64
65     float h = dht.readHumidity();
66     float t = dht.readTemperature();
67     float f = dht.readTemperature(true);
68
69     if (isnan(h) || isnan(t) || isnan(f)) {
70         Serial.println(F("Error DHT sensor!"));
71         return;
72     } else {
73         float hif = dht.computeHeatIndex(f, h);
74         float hic = dht.computeHeatIndex(t, h, false);
75     }

```

Segmento 3

```

78▢ if (Serial.available() >= 12) {
79   int y = Serial.parseInt();
80   if (y >= 100 && y < 1000)
81     Serial << F("Error: Year must be two digits or four digits!") << endl;
82▢ else {
83   if (y >= 1000)
84     tm.Year = CalendarYrToTm(y);
85   else
86     tm.Year = y2kYearToTm(y);
87   tm.Month = Serial.parseInt();
88   tm.Day = Serial.parseInt();
89   tm.Hour = Serial.parseInt();
90   tm.Minute = Serial.parseInt();
91   tm.Second = Serial.parseInt();
92   T = makeTime(tm);
93   myRTC.set(T);
94   setTime(T);
95   Serial << F("RTC set to: ");
96   printDateTime(T);
97   Serial << endl;
98   while (Serial.available() > 0) Serial.read();
99   }
100 }

```

Segmento 4

```

102 T = now();
103▢ if (T != tLast) {
104   tLast = T;
105   printDateTime(T);
106▢ if (second(T) == 0) {
107▢   if (minute(T) == 0 || minute(T) == 5 || minute(T) == 10
108
109     Serial.println("");
110     Serial.print(F("Humedad--> "));
111     Serial.print(h);
112     Serial.print("%");
113     Serial.print(F(" || Temperatura--> "));
114     Serial.print(t);
115     Serial.println(F("°C"));
116
117     soundLevel();
118     Co2();
119
120     counter2++;

```

Segmento 5

```

122  if (dataFile) {
123      if (counter2 == 1) {
124          //table of content
125          dataFile.print("Temperatura (C°)");
126          dataFile.print(" ");
127          dataFile.print("Humedad (%)");
128          dataFile.print(" ");
129          dataFile.print("CO2 (ppm)");
130          dataFile.print(" ");
131          dataFile.print("TVOC (ppb)");
132          dataFile.print(" ");
133          dataFile.print("Nivel Ruido [MAX]");
134          dataFile.print(" ");
135          dataFile.print("Fecha");
136          dataFile.print(" ");
137          dataFile.print("Hora");
138          dataFile.println(" ");
139

```

Segmento 6

```

141      dataFile.print(t); //Temperatura
142      dataFile.print(" ");
143      dataFile.print(h); //Humedad
144      dataFile.print(" ");
145      dataFile.print(mySensor.CO2); //MIC
146      dataFile.print(" ");
147      dataFile.print(mySensor.TVOC);
148      dataFile.print(" ");
149      dataFile.print(sound2_value);
150      dataFile.print(" ");
151      dataFile.print(day(T));
152      dataFile.print("/");
153      dataFile.print(month(T));
154      dataFile.print("/");
155      dataFile.print(year(T));
156      dataFile.print(" ");
157      dataFile.print(hour(T));
158      dataFile.print(":");
159      dataFile.print(minute(T));
160      dataFile.print(":");
161      dataFile.print(second(T));
162      dataFile.println("");
163
164      dataFile.close(); //terminate
165      sound2_value = 0;

```

Segmento 7


```

196         } else {
197             Serial.println("error opening datos.txt");
198         }
199     }
200 }
201 □ if (second(T) != 0) {
202     soundLevel();
203     Co2();
204 }
205 Serial << endl;
206 }
207 }
208
209 void printDateTime(time_t T)
210 □ {
211     printDate(T);
212     Serial << ' ';
213     printTime(T);
214 }

```

Segmento 8

```

216 void printTime(time_t T)
217 □ {
218     printI00(hour(T), ':');
219     printI00(minute(T), ':');
220     printI00(second(T), ' ');
221 }
222
223 void printDate(time_t T)
224 □ {
225     printI00(day(T), 0);
226     Serial << monthShortStr(month(T)) << _DEC(year(T));
227 }
228
229 void printI00(int val, char delim)
230 □ {
231     if (val < 10) Serial << '0';
232     Serial << _DEC(val);
233     if (delim > 0) Serial << delim;
234     return;
235 }

```

Segmento 9

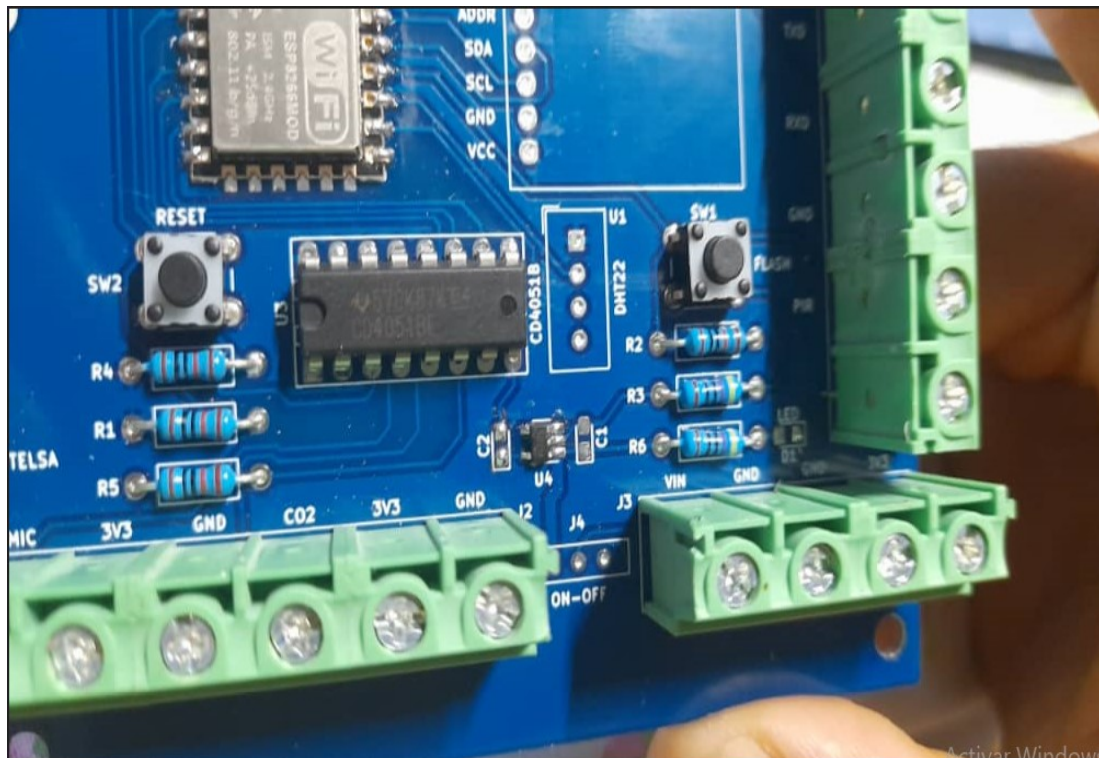

```

237 void Co2() {
238     //measure CO2 and TVOC levels
239     mySensor.measureAirQuality();
240     Serial.print("CO2: ");
241     Serial.print(mySensor.CO2);
242     Serial.print(" ppm\tTVOC: ");
243     Serial.print(mySensor.TVOC);
244     Serial.println(" ppb");
245 }
246 void soundLevel() {
247     sound_value = analogRead(sound_sensor);
248
249     if (sound_value > sound2_value) {
250         sound2_value = sound_value;
251         Serial.print("Valor vibraciones [MAX]: ");
252         Serial.println(sound2_value);
253     }
254 }

```

Segmento 10

Anexo 2: Placa de circuito impreso del nuevo prototipo de Nodo para las vitrinas



PCB Nodo Vitrinas