

Instituto Politécnico Nacional
Escuela Superior de Cómputo



**“Prototipo de un sistema de monitoreo
para personas de la 3ra. edad con alguna
discapacidad, mediante el uso de sensores
utilizando una aplicación móvil”**

2016 - A037

*Que para cumplir con la opción de titulación
curricular en la carrera de:*

Ingeniería en Sistemas Computacionales

Presentan

Gerardo Jesús Camacho Rivas¹

Diana Ivonne Chávez Correa²

Tanya Silvana Hernández Valdez ³

Directores

M. en C. María del Rosario Rocha Bernabé M. en
C. Juan Carlos Morales Cruz

¹mundos_1@hotmail.com

²dayanachavel@gmail.com

³tanis1891@gmail.com

Resumen

El presente trabajo consiste en la creación de un prototipo que permita generar alertas cuando se vean alteradas ciertas variables fisiológicas, que presenten una alteración en su funcionamiento, indicando si la persona tiene algún tipo de emergencia; de manera que se genera una notificación al celular de sus familiares y/o los servicios de emergencia.

Palabras clave: Sensores, microcontroladores, móviles, programación.

Advertencia

“Este documento contiene información desarrollada por la Escuela Superior de Cómputo del Instituto Politécnico Nacional, a partir de datos y documentos con derecho de propiedad y por lo tanto, su uso quedará restringido a las aplicaciones que explícitamente se convengan.”

La aplicación no convenida exime a la escuela su responsabilidad técnica y da lugar a las consecuencias legales que para tal efecto se determinen.

Información adicional sobre este reporte técnico podrá obtenerse en:

La Subdirección Académica de la Escuela Superior de Cómputo del Instituto Politécnico Nacional, situada en Av. Juan de Dios Bátiz s/n Teléfono: 57296000, extensión 52000.

Agradecimientos

Gracias a Dios por la vida de mis padres y mi hermano, por ser los principales promotores de mis sueños, gracias a ellos por cada día confiar y creer en mí y mis expectativas, gracias a la vida por este nuevo triunfo, gracias a todas las personas que me apoyaron y creyeron en la realización de este proyecto.

Intenta hasta el final, y no te detengas ante la duda; Nada es tan difícil, la búsqueda lo demostrará. **Robert Herrick**

Tanya Silvana Hernández Valdez

Gracias a mis padres: María de la Luz Correa y José Luis Chávez por apoyarme y quererme siempre en cada día de desvelo por estudio, trabajo y dedicación; a mis hermanos: Marisol Chávez y José Iván Chávez por aguantar mis días estresados llenos de trabajo y cansancio, siguiendo el ejemplo de mis padres siempre apoyándome y queriéndome día con día; a mi novio Luis Antonio Dávila por estar a mi lado apoyándome todos y cada uno de los días de escuela, impulsándome con cada palabra de aliento y amándome día con día en los momentos fáciles y difíciles siendo mi inspiración completa; y por ultimo a mis directores: María del Rosario Rocha y Juan Carlos Morales por transmitirnos sus conocimientos, aportándonos ideas en este proyecto.

Diana Ivonne Chávez Correa

Índice general

1. Introducción	1
1.1. Antecedentes	3
1.1.1. Crecimiento de la población de adultos mayores	3
1.1.2. Discapacidades en los adultos mayores	4
1.1.3. Discapacidad visual	5
1.1.4. Discapacidad auditiva	6
1.1.5. Demencia	7
1.1.6. Caídas	7
1.2. Objetivo general	8
1.3. Objetivos específicos	9
1.4. Justificación	9
1.5. Marco Teórico	11
1.5.1. Variables a medir	12
1.5.2. Sensores	17
1.5.3. Sensor de temperatura	17
1.5.4. Sensor acelerómetro	20
1.5.5. Sensor de frecuencia cardíaca	27
1.5.6. Microcontroladores	29
1.5.7. Aplicación Móvil	34
1.6. Estado del arte	35
2. Análisis	41
2.1. Metodología	41
2.2. Métricas y estimación del personal, tiempo y esfuerzo para el desarrollo del prototipo	44
2.2.1. Modelo de estimación COCOMO	48
2.3. Análisis de requerimientos	50
2.4. Reglas de negocio	53

2.5.	Análisis de factibilidad	54
2.5.1.	Análisis de factibilidad técnica	55
2.5.2.	Análisis de factibilidad operativa	55
2.5.3.	Análisis de factibilidad económica	58
2.6.	Análisis de Riesgos	59
2.7.	Análisis sensor de Temperatura	80
2.7.1.	Definiciones de temperatura	80
2.7.2.	Sensores de temperatura	80
2.7.3.	Definición de las características eléctricas	80
2.7.4.	Sensor MLX90614	82
2.8.	Análisis sensor Acelerómetro	92
2.8.1.	Etapas de una caída	92
2.8.2.	Algoritmo basado en umbrales y orientación	93
2.8.3.	Selección y tabla comparativa de acelerómetros	95
2.8.4.	Características, especificaciones y funcionamiento interno del acelerómetro MPU-6050	95
2.9.	Análisis sensor de Pulso Cardíaco	99
2.9.1.	Etapas de una caída	100

Índice de figuras

1.1. Población de 60 años o más que necesitó de cuidados la semana previa a la entrevista de la ENUT 2009 por su sexo, según clasificación de cuidado [?].	5
1.2. Porcentaje de población adulta mayor que necesitó cuidados en el hogar por grupo de edad y sexo, 2009 [?].	5
1.3. Representación de una señal para caídas y actividades cotidianas, en personas de la tercera edad usando un acelerómetro [?]. . . .	14
1.4. Puntos de interés en la señal que muestra: (a) posturas al sufrir una caída y (b) actividades cotidianas [?].	14
1.5. Termistores [?].	18
1.6. Acelerómetro tipo mecánico [?].	22
1.7. Acelerómetro tipo piezoeléctrico [?].	23
1.8. Acelerómetro tipo piezoresistivo [?].	24
1.9. Acelerómetro de capacitivo [?].	25
1.10. Acelerómetro térmico [?].	26
1.11. Acelerómetro con tecnología MEMS [?].	26
1.12. Diagramas de un microcontrolador (lado izquierdo) y microprocesador (lado derecho) [?].	31
1.13. Microprocesador [?].	31
1.14. Arquitectura Von Neumann [?].	32
1.15. Arquitectura Harvard [?].	33
1.16. Juego de instrucciones [?].	33
1.17. Población según condición de uso de celular, por tipo de equipo, 2015(%) [?].	34
1.18. Representación del sistema SALVEO [?].	36
1.19. Plano de la Implementación de Sistema de Seguridad con Video-Vigilancia y Software Libre [?].	37
1.20. Acción de los objetos al aplicativo [?].	37

1.21. Diagrama esquemático del Sistema de Red inalámbrica para la vigilancia de la salud: ritmo cardíaco y sensor de temperatura [?].	38
2.1. Modelo de Prototipos [?].	42
2.2. Diagrama para la realización del proyecto utilizando la metodo- logía de prototipos.	43
2.3. Sensor de temperatura MLX9614 [?].	82
2.4. Esquema de un termopar (V es el voltaje total obtenido por un volmetro) [?].	83
2.5. Factor de emisión [?].	85
2.6. Principio filtro FIR [?].	88
2.7. Principio filtro IIR [?].	89
2.8. Gráfica 2.1 Puntos de interés en la señal que muestra: (a) posturas al sufrir una caída y (b) actividades cotidianas [?].	92
2.9. Gráfica 2.2 Patrón de la aceleración durante una caída [?]. . . .	94
2.10. Diagrama a bloques del acelerómetro MPU-6050.	98

Índice de tablas

1.1. Porcentaje de población con discapacidad, por tipo de discapacidad según grupos de edad en 2014 [?].	10
1.2. Escenarios y posturas en los que el acelerómetro realizará muestreo.	16
1.3. Clasificación de microcontroladores [?].	31
1.4. Resumen de productos similares	39
2.1. Factores de ajuste de valor [?].	46
2.2. Cálculo de puntos de función [?].	47
2.3. Modelo COCOMO [?].	49
2.4. Requerimientos funcionales.	52
2.5. Requerimientos no funcionales.	53
2.6. Recursos de hardware.	56
2.7. Recursos de software.	57
2.8. Recursos humanos.	57
2.9. Costos y gastos de recursos humanos.	58
2.10. Costos y gastos de recursos materiales de hardware. . .	58
2.11. Costos y gastos de recursos materiales de software. . . .	59
2.12. Resumen de recursos materiales de proyecto.	59
2.13. Resumen de recursos materiales de proyecto.	60
2.14. Resumen de recursos materiales de proyecto.	60
2.15. Análisis de riesgos [?].	64
2.16. Semáforo de riesgos [?].	65
2.17. Tabla de datos de riesgo 1 [?].	66
2.18. Tabla de datos de riesgo 2 [?].	67
2.19. Tabla de datos de riesgo 3 [?].	67
2.20. Tabla de datos de riesgo 4 [?].	68
2.21. Tabla de datos de riesgo 5 [?].	69

2.22. Tabla de datos de riesgo 6 [?].	70
2.23. Tabla de datos de riesgo 7 [?].	71
2.24. Tabla de datos de riesgo 8 [?].	72
2.25. Tabla de datos de riesgo 9 [?].	73
2.26. Tabla de datos de riesgo 10 [?].	74
2.27. Tabla de datos de riesgo 11 [?].	75
2.28. Tabla de datos de riesgo 12 [?].	76
2.29. Tabla de datos de riesgo 13 [?].	77
2.30. Tabla de datos de riesgo 14 [?].	78
2.31. Tabla de datos de riesgo 15 [?].	79
2.32. Características de sensores de temperatura.	81
2.33. Escenarios y posturas en los que el acelerómetro realizará muestreo.	96
2.34. Características principales del sensor acelerómetro MPU- 6050.	97
2.35. Escala de clasificación para la frecuencia cardíaca en re- poso de mujeres y hombres (latidos por minuto) [?] . . .	100

Capítulo 1

Introducción

La Clasificación Internacional del Funcionamiento de la Discapacidad y de la Salud (CIF) define la discapacidad como un término genérico que engloba deficiencias, limitaciones de actividad y restricciones para la participación social. La discapacidad forma parte de la condición humana: "... casi todas las personas sufrirán algún tipo de discapacidad transitoria o permanente en algún momento de su vida, y las que lleguen a la senilidad experimentarán dificultades crecientes de funcionamiento".

De acuerdo a los informes de la Organización Mundial de la Salud (OMS), se estima que más de mil millones de personas viven con algún tipo de discapacidad; es decir, alrededor del 15 % de la población mundial (según las estimaciones de la población mundial en 2010) [?]. En relación con lo anterior, en el país existen 31.5 millones de hogares, de ellos 6.1 millones reportan que existe al menos una persona con discapacidad; es decir, en 19 de cada 100 hogares vive una persona que presenta alguna dificultad.

En el 2013 6.6 % de la población mexicana reportó tener una discapacidad, siendo en su mayoría las personas adultos mayores, con 51.4 %, informó el Instituto Nacional de Estadística y Geografía (INEGI). Por otra parte, la Encuesta Nacional de Ingresos y Gastos de los Hogares 2012 (ENIGH 2012), dicho porcentaje de la población del país presentó dificultad (discapacidad) para realizar al menos una de las actividades como: caminar, ver, escuchar, hablar o comunicarse, poner atención o aprender, atender el cuidado personal y mental [?]. Mientras que en los

adultos mayores la enfermedad y la edad es el factor detonante. En los adultos mayores, el 50.9 % de las discapacidades se tienen por origen de la edad avanzada.

De acuerdo con las proyecciones del Consejo Nacional de Población (CONAPO), hasta 2010 la población en el Distrito Federal de 65 años en adelante representa el 7.9 % del total. Para 2030, serán los “viejitos” del futuro y demandarán productos y servicios especiales para ellos.

Aunado a este factor, “las Instituciones del Gobierno y la oferta de salud entre hospitales y personal especializado no son suficientes para atender a la población que sufre de alguna discapacidad, por otra parte del costo por estos servicios es elevado oscilando desde \$7,000 M.N. a \$30,000 M.N. mensuales [?].

En la actualidad existen programas sociales por parte del Gobierno de la Ciudad de México, uno de ellos es “Médico en tu casa” este programa fue creado para reducir índices de mortalidad por embarazos en Iztapalapa y Gustavo A. Madero. El cual consiste en enviar médicos para que atiendan a mujeres embarazadas, adultos mayores y niños. El principal objetivo de este programa es brindar atención a la población vulnerable, principalmente adultos mayores, discapacitados, enfermos terminales, así como disminuir el índice de mortalidad materna-infantil en la capital.

Sumado a lo anterior es necesario utilizar herramientas que nos permitan facilitar el cuidado de las personas con discapacidad, dando una opción más accesible para la población que no cuente con recursos necesarios para pagar algún servicio de cuidado y atención.

La idea de utilizar este tipo de herramientas es facilitar el cuidado y la atención de las personas con alguna discapacidad, teniendo en cuenta que aún pueden realizar actividades de la vida cotidiana, además de estar pendientes de los momentos exactos en los que la persona presente una situación delicada en su estado de salud. Una de estas alternativas es utilizar sensores que permitan supervisar las vulnerabilidades que presente, buscando aprovechar al máximo el tiempo de los familiares sin descuidar la atención que requiere el familiar con discapacidad, sin dejar de lado la necesidad de reducir los precios que conlleva el cuidado

de las personas con discapacidad, ya que con esta propuesta permitirá a los familiares que no cuenten con los recursos para este tipo de servicios, puedan usarla como apoyo al cuidado de sus familiares, siendo el costo del prototipo más accesible, pensando en que se realice con un menor monto al requerido por las instituciones que brindan estos servicios.

1.1. Antecedentes

1.1.1. Crecimiento de la población de adultos mayores

De acuerdo con la OMS, a todo individuo mayor de 60 años se le llamará de forma imperceptible persona de la tercera edad. Las personas de 60 años de edad o mayores realizan aportaciones valiosas a la sociedad como miembros activos de la familia, voluntarios y participantes dinámicos en la fuerza de trabajo. Por otra parte, a medida que se envejece aumentan las probabilidades de padecer varias afecciones al mismo tiempo.

- La población mundial está envejeciendo rápidamente. Entre 2015 y 2050 la proporción de la población mundial mayor de 60 años se multiplicará casi por dos, pasando del 12 % al 22 %.
- Los trastornos neuropsiquiátricos representan el 6.6 % de la discapacidad total, años de vida ajustados en función de la discapacidad (AVAD) en este grupo etario.

En números absolutos, el aumento previsto es de 900 millones a 2 000 millones de personas mayores de 60 años. Además de las causas generales de tensión con que se contrarresta todo el mundo, muchos adultos mayores se ven privados de la capacidad de vivir independientemente por dificultades de movilidad, dolor crónico, fragilidad u otros problemas mentales o físicos, de modo que necesitan asistencia a largo plazo. Además, entre los ancianos son más frecuentes experiencias como el dolor por la muerte de un ser querido, un descenso del nivel socio-económico como consecuencia de la jubilación, o la discapacidad [?].

1.1.2. Discapacidades en los adultos mayores

Publicaciones avaladas por las distintas asociaciones en diferentes países (Encuesta Nacional sobre el Uso del Tiempo (ENUT), Instituto Nacional de las Mujeres (INMUJERES), el Fondo de las Naciones Unidas para el Desarrollo de la Mujer (UNIFEM), el Programa de las Naciones Unidas para el Desarrollo (PNUD) y el Instituto Nacional de Estadística y Geografía (INEGI)), han dedicado recursos a la elaboración de encuestas del uso del tiempo, para conseguir información sobre la forma como las personas dividen su tiempo en realizar diversas actividades, como trabajar, estudiar, divertirse, comer y descansar, entre otras; y de manera específica, el tiempo que dedican al trabajo doméstico (cocinar, limpiar, lavar la ropa), así como a realizar las compras, pagar servicios, atender a los hijos, etcétera. Para este trabajo nos enfocamos solo al uso del tiempo destinado al cuidado de los adultos mayores considerando que es un problema reflejado en la economía familiar, debido a que personas de este grupo son susceptibles de sufrir alguna discapacidad, requiriendo la atención por parte de personal especializado, como enfermeras, o la ayuda de familiares.

De las personas de 60 años y más, que registró la Encuesta Nacional sobre el Uso del Tiempo (ENUT) 2009 como necesitadas de cuidado, 59 % fueron mujeres y 41 % hombres. Las razones de cuidado no difieren de manera notable por sexo. Un 74.8 % lo clasificó como necesidades de cuidado continuo (55.9 % debido a que tenía alguna enfermedad crónica y 18.9 % por tener alguna limitación física o mental), mientras que el restante 39.5 % fue por causa de una enfermedad temporal.

En los resultados de la gráfica 1.1 se aprecia considerablemente mayor el número de mujeres que de hombres que requieren de cuidado. Hay que resaltar que más de medio millón de personas adultas mayores requieren de cuidados continuos debido a una limitación física o mental. Necesidades de cuidado según datos de la Encuesta Nacional sobre Uso del Tiempo (ENUT) 2009, 25.3 % de las personas adultas mayores, 27.8 % de las mujeres y 22.5 % de los hombres necesitaron que alguna persona de su hogar le brindará cuidados o apoyo. Como era de esperarse, las necesidades de cuidado se incrementan conforme aumenta la edad [?].

Necesito de cuidados porque ...	Mujeres		Hombres		Total	
	Absolutos	Porcentaje ¹	Absolutos	Porcentaje ¹	Absolutos	Porcentaje
Estuvo enfermo(a) durante la semana pasada	644,896	40.6	422,380	38.1	1,067,276	39.5
¿Tiene alguna enfermedad crónica que requiere de cuidado continuo? (como artritis, asma, cáncer, diabetes, etc.)	912,446	57.4	596,530	53.8	1,508,976	55.9
¿Tiene alguna limitación física o mental por la cual requiere de cuidado continuo?	275,862	17.3	234,162	21.1	510,024	18.29

Figura 1.1: Población de 60 años o más que necesitó de cuidados la semana previa a la entrevista de la ENUT 2009 por su sexo, según clasificación de cuidado [?].

1.1.3. Discapacidad visual

Hoy en día la discapacidad visual es cada vez mayor y esto se ve reflejado en la población de 50 años o más, por tanto, este tipo de limitación provoca la disminución o pérdida de las funciones visuales, lo cual implica que las personas participen cada vez menos en las actividades cotidianas.

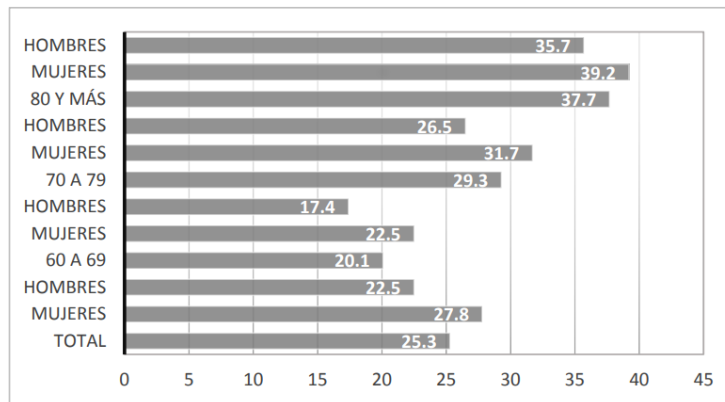


Figura 1.2: Porcentaje de población adulta mayor que necesitó cuidados en el hogar por grupo de edad y sexo, 2009 [?].

El 82 % de las personas que padecen ceguera tienen 50 años o más. Con arreglo a la Clasificación Internacional de Enfermedades (CIE-10, actualización y revisión de 2006), la función visual se subdivide en

cuatro niveles:

- Visión normal.
- Discapacidad visual moderada.
- Discapacidad visual grave.
- Ceguera.

Principales causas de discapacidad visual:

- Errores de refracción (miopía, hipermetropía o astigmatismo) no corregidos: 43 %.
- Cataratas no operadas: 33 %.
- Glaucoma: 2 %.

Alrededor de un 65 % de las personas con discapacidad visual son mayores de 50 años, si bien este grupo de edad apenas representa un 20 % de la población mundial. Con una población anciana en aumento en muchos países, más personas estarán en riesgo de sufrir discapacidad visual por enfermedades oculares crónicas y envejecimiento [?].

1.1.4. Discapacidad auditiva

Otra de las discapacidades que se presenta en las personas mayores es la pérdida de audición, dado que cuando las personas empiezan a envejecer se puede presentar este tipo de limitación, por tanto esta función es muy esencial para el ser humano debido a que es fundamental para la plena interacción con la sociedad.

El oído es un órgano muy complicado y a la vez importante puesto que la pérdida de audición puede causar problemas para comunicarse con los demás, también se ven afectados para el pleno desarrollo tanto personal como emocional entre otros.

Los problemas de comunicación y el acceso limitado a los servicios pueden tener efectos importantes en la vida cotidiana y generar sensación de soledad, aislamiento y frustración, sobre todo en las personas

mayores que padecen pérdida de audición.

Por sordera y pérdida de audición se entiende una pérdida de audición superior a 40dB en el oído con mejor audición en los adultos. Más del 5 % de la población mundial (360 millones de personas) padece pérdida de audición (328 millones de adultos y 32 millones de niños). Aproximadamente una tercera parte de las personas mayores de 65 años padece pérdida de audición [?].

1.1.5. Demencia

Dado que la demencia es consecuencia natural del envejecimiento, podemos decir que el principal órgano que se ve afectado es el cerebro, por ello es una de las principales causas de discapacidad en el mundo que generan dependencia a medida que tiene un impacto tanto físico, psicológico, social y económico en los cuidadores, las familias y la sociedad.

La demencia es un síndrome que implica el deterioro de la memoria, el intelecto, el comportamiento y la capacidad para realizar actividades de la vida diaria, afectando principalmente a la personas mayores. Se calcula que en el mundo hay unos 47,5 millones de personas aquejadas de demencia. Se prevé que el número de estas personas aumentará a 75,6 millones en 2030 y a 135,5 millones en 2050; además, la mayoría de esos pacientes vivirán en países de ingresos bajos y medianos [?].

1.1.6. Caídas

La edad es uno de los principales factores de riesgo de las caídas. Los ancianos son quienes corren mayor riesgo de muerte o lesión grave por caídas, y el riesgo aumenta con la edad. La magnitud del riesgo puede deberse, al menos en parte, a los trastornos físicos, sensoriales y cognitivos relacionados con el envejecimiento, así como a la falta de adaptación del entorno a las necesidades de la población de edad avanzada.

Otros factores de riesgo son:

- Trastornos médicos subyacentes, tales como trastornos neurológicos, cardíacos u otras afecciones incapacitantes.

- Efectos colaterales de los medicamentos, inactividad física y pérdida de equilibrio, sobre todo en las personas mayores.
- Problemas cognitivos, visuales y de movilidad, especialmente entre quienes viven en instituciones tales como las residencias de ancianos o los centros de atención a pacientes crónicos.

Las caídas se definen como acontecimientos involuntarios que hacen perder el equilibrio y dar con el cuerpo en tierra u otra superficie firme que lo detenga. Las lesiones relacionadas con las caídas pueden ser mortales, aunque la mayoría de ellas no lo son.

- Las caídas son la segunda causa mundial de muerte por lesiones accidentales o no intencionales.
- Los mayores de 65 años son quienes sufren más caídas mortales.
- Cada año se producen 37,3 millones de caídas cuya gravedad requiere atención médica.

Las mayores tasas de mortalidad por esta causa corresponden en todas las regiones del mundo a los mayores de 60 años. Cada año se producen 37,3 millones de caídas que, aunque no sean mortales, requieren atención médica y suponen la pérdida de más de 17 millones de años de vida ajustados en función de la discapacidad (AVAD). La mayor morbilidad corresponde a los mayores de 65 años, sin embargo, quienes padecen discapacidad a causa de las caídas, y en particular los ancianos, corren más riesgo de necesitar atención a largo plazo e ingreso en alguna institución [?].

1.2. Objetivo general

Desarrollar un prototipo para supervisar a personas mayores que tengan algún tipo de discapacidad mediante alertas a un dispositivo móvil, que serán generadas por sensores para brindar información de algunos signos vitales de importancia y podrán determinar si la persona necesita alguna asistencia médica.

1.3. Objetivos específicos

Implementar una etapa de sensores, que implica el acondicionamiento de las señales indicando el estado del usuario para ser transmitidas al microcontrolador, una vez que sean transmitidas al microcontrolador será enviada la información inalámbricamente a la aplicación móvil, para evaluar las condiciones en las que se encuentra el familiar discapacitado y determinar si es una situación vulnerable, en caso de que lo sea emitirá una alerta mediante una aplicación móvil.

- Diseño del módulo de adquisición de las variables a medir.
- Análisis de las señales provenientes de los sensores.
- Análisis e Implementación del módulo de comunicaciones.
- Análisis e implementación de la aplicación móvil.

1.4. Justificación

Como se mencionó anteriormente la discapacidad en el país ha ido en aumento en los últimos años debido a la transición demográfica, la reducción de mortalidad-natalidad y accidentes ocasionados en el trabajo. La mayor parte de la población discapacitada son los adultos mayores de 60 años. Es decir, la enfermedad o la edad avanzada son las principales causas para todos los tipos de discapacidad considerados. Con el desarrollo de este prototipo se pretende dar atención a una necesidad social que cada vez va en aumento, debido a los altos costos que implica contratar un servicio especializado que aún no se encuentra plenamente desarrollado. Aunque es necesario puntualizar que este prototipo solo supervisará aquellos casos en los que el adulto mayor no se encuentre postrado en una cama.

Por lo que se requiere de servicios especializados en salud enfocados a este sector, en la actualidad existen programas para atender este tipo de problemáticas por mencionar algunos provenientes del Gobierno de la Ciudad de México como:

- Médico en tu casa.

Tipos de discapacidad	Grupos de edad			
	0 a 14 años	15 a 29 años	30 a 59 años	60 años o más
Caminar, subir o bajar usando sus piernas.	36.2	32.1	56.2	81.3
Ver (aunque usen lentes).	26.9	44.6	58.2	67.2
Mover o usar sus brazos o manos.	14.1	18.2	28.5	42.7
Aprender, recordar o concentrarse.	40.8	31.5	32.1	44.6
Escuchar (aunque usen aparato auditivo).	13.4	18.5	24.2	46.9
Bañarse, vestirse o comer.	37.4	16.4	14.5	29.3
Hablar o comunicarse.	45.6	28.5	13.4	14.0
Problemas emocionales o mentales.	26.6	28.0	20.1	16.3

Tabla 1.1: Porcentaje de población con discapacidad, por tipo de discapacidad según grupos de edad en 2014 [?].

- Programa Nacional para el Desarrollo y la Inclusión de las personas con discapacidad.

Por parte de la iniciativa Privada existen servicios para este tipo de necesidad como:

- Cuidado personalizado (Homewatch Care Givers).
- Estancia (La Casa de Las Lunas).

Teniendo costos elevados que desequilibran la economía familiar, tal y como se mencionó en la introducción de la investigación. Sin embargo, los programas gubernamentales no logran cubrir la demanda para estos servicios y por parte de la iniciativa privada sus costos son elevados, como consecuencia no toda la población cuenta con los recursos suficientes para pagar un servicio como esté.

Por lo que se propone un prototipo para ayudar a personas con determinada discapacidad, implementando una serie de alertas que permitan a los familiares estar al tanto de la situación del discapacitado, por otro lado, se busca que este prototipo sea portable y económico, de esta manera reducir los costos que significa este tipo de cuidados, siendo una alternativa o complemento de los servicios ya existentes.

Para cubrir la necesidad de la población con bajos recursos, se piensa diseñar una tarjeta de propósito específico a partir de sensores y micro-controladores adecuados con el fin de reducir los costos, ya que estos son muy accesibles en el mercado, utilizados para múltiples aplicaciones permitiendo que el prototipo sea escalable y portable.

Entre las diferencias con respecto a lo ya existente, son las alertas instantáneas emitidas por los sensores logrando mantener al familiar informado de la situación en la que se encuentra la persona con discapacidad. Cabe mencionar que los sistemas de monitoreo existentes están diseñados para que una persona esté siempre monitoreando la situación del discapacitado.

1.5. Marco Teórico

A continuación se presentan las variables que consideramos importantes para el desarrollo del proyecto, antes de llevar a cabo la elección de los dispositivos a emplear, previamente se elaboró una investigación de los signos vitales más indispensables del ser humano, por lo que para fines del proyecto y de acuerdo con lo analizado las variables a medir son la temperatura, considerando que es el primer parámetro para determinar una enfermedad, la segunda variable es un acelerómetro que por causa del envejecimiento de las personas suelen ser más predispuestas a sufrir alguna caída y por último la frecuencia cardíaca, esta última involucra un órgano muy importante para las personas por ello consideramos evaluar conjuntamente esta medida. Existen otras variables importantes pero por la complejidad para medirlas no entran en la posibilidad de incluirlas en este trabajo terminal, dichas variables pueden ser por ejemplo: la presión arterial, la glucosa, por mencionar algunas, ya que al medirlas no utilizan un método invasivo y no causan molestia al usuario.

1.5.1. Variables a medir

En este apartado se muestra una descripción de las variables que elegimos y la importancia de cada una, de igual forma se explicaran los motivos por los que fueron seleccionadas. A continuación se en listan las variables seleccionadas y las cuales serán monitoreadas en este proyecto:

1. Temperatura.
2. Caídas.
3. Frecuencia Cardíaca.

1. Temperatura

Se ha considerado medir la temperatura corporal, esta variable es de gran importancia para determinar las condiciones en las que se encuentra el enfermo, la constante medición de esta permite a enfermeros(as) y algún otro personal médico conocer la mejoría y situación del paciente, en algunos casos la temperatura se toma como primer parámetro para diagnosticar una enfermedad.

La Secretaria de Salud establece que la temperatura corporal aceptable oscila entre los 36.5°C 47°C y los 37.2°C , mientras que las temperaturas fuera de este rango se consideran anormales, a continuación, se muestran los términos utilizados considerados anormales conforme a la Norma Oficial Mexicana NOM-031-SSA2-1999, considerando que no interviene un mecanismo termorregulador o se presenta un golpe de calor.

- **Fiebre:** La elevación anormal de la temperatura corporal por encima de los 38°C .
- **Hipertermia:** Es el estado de incremento de la temperatura del cuerpo que sobrepasa los 40°C .
- **Hipotermia:** En este estado la temperatura corporal se encuentra por debajo de los 36°C .

Por esta razón es importante tener controlada la temperatura en el rango que se considera aceptable. Nuestro cuerpo tiene mecanismos que regulan la temperatura y con el paso de los años se van perdiendo. Por esta importancia se decidió tomar la temperatura como una de las variables a medir en este proyecto [?].

2. Caídas

Las caídas son consideradas de alta importancia, debido las consecuencias que conllevan y pueden sufrir las personas de la tercera edad. Los tipos de caídas en adultos mayores pueden ser las siguientes:

- **Caída accidental:** Es aquella que generalmente se produce por una causa ajena al adulto mayor sano (ejemplo: tropiezo) y que no vuelve a repetirse.
- **Caída repetida:** Expresa la persistencia de factores predisponentes como, enfermedades crónicas múltiples, fármacos, pérdidas sensoriales, etc.
- **Caída prolongada:** Es aquella en la que el adulto mayor permanece en el suelo por más de 15 o 20 minutos por incapacidad de levantarse sin ayuda. Los adultos mayores que tienen mayor prevalencia de caídas prolongadas son: aquellos de 80 años o más, con debilidad de miembros, con dificultades para las actividades cotidianas y aquellos que toman medicación [?].
- Escenarios y posturas de una persona al sufrir una caída. Para entender los escenarios y posturas se realizó un estudio con 240 personas de la tercera edad para monitorear sus actividades cotidianas (como: sentarse en una silla, sentarse en un inodoro, salir o entrar de un auto, sentarse o recostarse sobre la cama y caminar), a estas personas se les coloca un acelerómetro en diferentes partes del cuerpo, el cual detecta las señales tanto de las actividades mencionadas, como de alguna caída (caídas hacia delante o atrás, caídas laterales a la izquierda o derecha y caídas con las piernas rectas o flexionadas) que lleguen a sufrir los sujetos de estudio [?].

En la figura 1.3 se detectaron los umbrales superior e inferior de caídas, donde se observa que estas tienen una señal con un pico muy alargado el cual está en un rango de aceleración de entre 0 y 7 g, a diferencia de la señal de las actividades cotidianas que no rebasan 1.5 g.

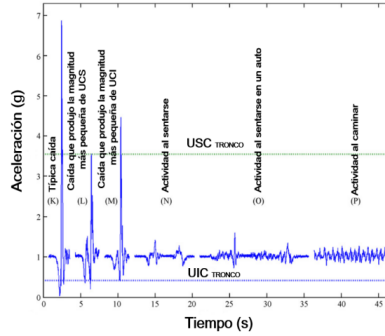


Figura 1.3: Representación de una señal para caídas y actividades cotidianas, en personas de la tercera edad usando un acelerómetro [?].

En la figura 1.4 se muestran detalladamente los puntos de interés en la señal y cada una de las posiciones en las que se encontraba el adulto mayor al sufrir una caída, de igual manera se muestran detalladamente las actividades cotidianas realizadas en donde el acelerómetro registro actividad con pequeñas variaciones y similitudes, mostrando los puntos de interés en dicha señal.

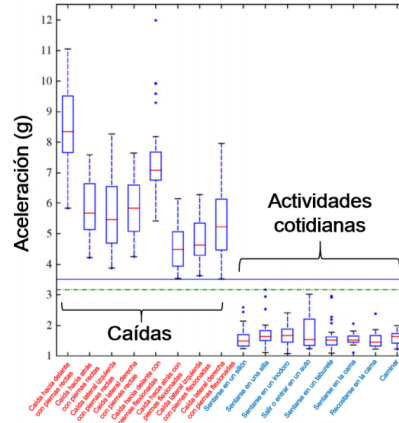


Figura 1.4: Puntos de interés en la señal que muestra: (a) posturas al sufrir una caída y (b) actividades cotidianas [?].

Con base en las figuras 1.3 y 1.4 se establecen los escenarios

en los que una persona puede sufrir algún tipo de caída y en donde se utilizan sensores acelerómetros en diferentes partes del cuerpo para realizar un muestreo de la aceleración.

Por lo anterior y debido a la complejidad de detectar todos los escenarios de caídas, en este proyecto únicamente se detectará la caída típica, que es la caída hacia delante con las piernas rectas.

3. Frecuencia Cardíaca

Esta variable es considerada importante puesto que involucra uno de los signos más relevantes para el óptimo funcionamiento del corazón, de modo que es el principal órgano del ser humano que nos mantiene con vida, por lo cual estimaremos dicha variable para este proyecto.

El funcionamiento del corazón se manifiesta, al actuar como bomba impulsora, lo que determina el gasto cardíaco (cantidad de sangre enviada por el corazón al torrente circulatorio en un minuto), que representa el volumen de eyección sistólica en cada latido por minuto. La frecuencia cardíaca (FC) es un parámetro indicativo de la eficiencia con la que el corazón trabaja. En esfuerzos de tipo máximo se busca alcanzar la frecuencia cardíaca máxima para cada sujeto, sin pasar los límites que representen riesgo de provocar una falla o insuficiencia cardíaca durante la ejecución de un esfuerzo físico intenso. Para determinarla existen varios modelos matemáticos, pero el más común consiste en tomar la cifra de 220 y restarle la edad del sujeto.

Por otro lado, habitualmente la tensión arterial se incrementa con la edad, más la sistólica que la diastólica, así como la presión del pulso (diferencia entre ambas), en las personas mayores de 65 años, el 40 % sufre de hipertensión arterial, y de ellos el 65 % - 70 % tienen riesgo de sufrir accidentes cardiovasculares, fatales o no.

Con el paso de los años, el organismo pierde su habilidad para redistribuir el flujo sanguíneo desde las vísceras a los músculos

Planeta	Postura	Muestreo del acelerómetro	Caída
Caída hacia adelante con piernas rectas	De pie o recostado	7.5g a 9.5g	Si
Caída hacia atrás con piernas rectas	De pie o recostado	5g a 6.5g	Si
Caída lateral izquierda con piernas rectas	De pie o recostado	4.5g a 6.5g	Si
Caída lateral derecha con piernas rectas	De pie o recostado	5g a 6.5g	Si
Caída hacia adelante con piernas flexionadas	Sentado o inclinado	6.8g a 7.8g	Si
Caída hacia atrás con piernas flexionadas	Sentado o inclinado	4g a 5g	Si
Caída lateral izquierda con piernas flexionadas	Sentado o inclinado	4.5g a 5.5g	Si
Caída lateral derecha con piernas flexionadas	Sentado o inclinado	4.8g a 6g	Si
Sentarse en un sillón	Sentado	1.2g a 1.8g	No
Sentarse en una silla	Sentado	1.5g a 1.9g	No
Sentarse en un inodoro	Sentado	1.5g a 2g	No
Salir o entrar de un auto	Sentado o de pie	1.2g a 2.5g	No
Sentarse en un taburete	Sentado	1.2g a 1.5g	No
Sentarse en la cama	Sentado	1.4g a 1.6g	No
Recostarse en la cama	Recostado	1.2g a 1.6g	No
Caminar	De pie	1.5g a 1.8	No

Tabla 1.2: Escenarios y posturas en los que el acelerómetro realizará muestreo.

en acción, de tal forma que la diferencia arteriovenosa de oxígeno (Dif a/v O_2) medida en el músculo y la del flujo de retorno venoso al corazón durante el esfuerzo físico, es menor en las personas adultas mayores y sedentarias, con lo cual disminuye la reserva funcional [?].

Algunos estudios realizados en poblaciones sanas, así como en pacientes hipertensos, con cardiopatía isquémica o con insuficiencia cardíaca, demuestran una asociación entre la FC elevada y un mayor riesgo de mortalidad. Según esto, cuanto mayor es la FC, menor es la expectativa de vida. La frecuencia cardíaca (FC) en reposo oscila entre 50 y 100 latidos por minuto en las personas adultas. Al nacer, la FC es más elevada porque el bebé la necesita para su adecuado crecimiento. A partir del primer mes de vida, la FC va disminuyendo hasta alcanzar las cifras normales de un adulto. El ejercicio físico o las situaciones de estrés provocan un aumento de la FC (taquicardia sinusal), que se considera normal [?].

1.5.2. Sensores

A continuación, se muestran algunas definiciones de la investigación de los sensores que ayudaran a la realización de este proyecto.

Un dispositivo electrónico que produce datos eléctricos, ópticos o digitales derivadas de una condición física o evento. La Real Academia Española lo define como un dispositivo que detecta una determinada acción externa y es transmitida adecuadamente.

Conociendo estas definiciones llamaremos sensor al dispositivo o mecanismo eléctrico que nos permite medir una variable física, dando como respuesta una señal o dato en relación con la magnitud de la variable medida.

1.5.3. Sensor de temperatura

Definición

Es un dispositivo que permite medir los cambios de la temperatura y entregar una señal eléctrica en relación a la magnitud de la temperatura. Son usados para asegurar que la temperatura de un proceso esté en su normalidad o bien tener la temperatura en un rango especificado siendo obligatorio cumplir con la condición.

La variedad de sensores de temperatura está relacionada con el material del que están hechos, del uso que se les pretenda dar en función con las temperaturas que soporten y como es que responden a la magnitud medida, estas respuestas pueden ser en voltaje, resistencia, corriente y señales digitales.

Entre los más utilizados se encuentran los termistores NTC (Coeficiente de Temperatura Negativa) y PTC (coeficiente de temperatura Positiva), termopares, RTD (Detectores de Temperatura por Resistencia), circuitos integrados y detectores de temperatura por luz infrarroja.



Figura 1.5: Termistores [?].

Tipos de sensores de temperatura

RTD

Los RTD son sensores de temperatura que utilizan la propiedad de resistencia y coeficiente térmico de un metal (conductor), se basan en el principio de equilibrio térmico que señala que cuando un metal se encuentra en un medio que tiene mayor temperatura que él, éste tiende a aumentar su temperatura, siempre y cuando el volumen y la masa no sean mayor que el del medio con el que interactúa. Las RTD son utilizadas en el sector industrial, entre las características más destacadas es su resistencia a altas temperaturas, su alta sensibilidad, tienen una exactitud mínima de 1°C , tienen un tiempo de vida alto.

NTC

Las NTC son sensores elaborados por óxidos semiconductores que responden disminuyendo su resistencia a medida que aumenta la temperatura, son sensores con alta sensibilidad, son utilizados para monitorear que la temperatura no sobrepase un rango.

PTC

Las PTC son termistores con un coeficiente de temperatura positivo que al aumentar la temperatura aumenta su resistencia, son elaborados con óxidos y conductores, se utilizan para elaborar sistemas de control de temperatura, con el fin de no sobrepasar cierta temperatura ya que esta puede ser crítica [?].

Termopares

Son sensores que se elaboran uniendo dos conductores, están basados en el principio de Seebeck y Peltier, el efecto de Seebeck dice que cuando la unión de los metales presenta diferentes temperaturas se produce un voltaje muy pequeño, que va en incremento con la temperatura, mientras que el efecto Peltier dice que transmitir una corriente en la unión de los metales se produce un flujo de calor. Los termopares se utilizan en sistemas de refrigeración para disminuir las temperaturas o aumentarlas, además de sensar la temperatura [?].

Sensores a base de Circuitos Integrados

Los circuitos integrados son dispositivos que están formados de elementos electrónicos, que permiten tener la misma funcionalidad que un circuito electrónico, solo que en un espacio reducido. En la actualidad tienen funciones específicas desde reguladores de voltaje, corriente hasta medir temperatura.

Sensores Infrarrojos

Otra de las propuestas interesantes que tenemos son los sensores de radiación térmica, estos funcionan midiendo la energía que emiten los objetos, en la región infrarroja, están contruidos por un sistema

óptico que enfoca el objeto, utilizando un diodo láser que ilumina la zona captando la energía desprendida de los objetos.

Presentan un inconveniente acorde a los materiales que presentan emisividad, que es la proporción de radiación térmica emitida por una superficie u objeto debido a su temperatura.

Los cuerpos negros presentan una emisividad igual a uno, en la práctica todos los cuerpos tienen esta propiedad de acuerdo a su color, los sensores de radiación vienen ajustados para una emisividad predefinida, por lo que si se tiene otra emisividad diferente se tendrá que calibrar [?].

1.5.4. Sensor acelerómetro

Definición

Como ya se mencionó anteriormente, los acelerómetros son dispositivos que miden la aceleración, que es la tasa de cambio de la velocidad de un objeto y son útiles para detectar las vibraciones en los sistemas o para aplicaciones de orientación [?].

El acelerómetro calcula la aceleración por medio de la siguiente fórmula:

$$\alpha = \frac{F}{m} \quad (1)$$

Dicha fórmula es la segunda ley de Newton y establece que, en un cuerpo con masa constante, la aceleración del cuerpo es proporcional a la fuerza que actúa sobre él mismo, donde α es la aceleración, F es la fuerza y m la masa de un cuerpo.

La aceleración se calcula en unidades de metro por segundo al cuadrado (m/s²), o en fuerza G (g), que es aproximadamente de 9.8 m/s². Los acelerómetros son dispositivos electromecánicos que detectan las fuerzas de aceleración, ya sea estática (incluyen gravedad) o dinámica

(incluyen vibraciones y movimiento) [?].

El giroscopio se basa en el efecto Coriolis para medir la velocidad angular, el cual consiste en una masa de prueba de resonancia montada en el silicio. El giroscopio es, a diferencia de un acelerómetro, un sensor activo. La masa de prueba es empujada hacia atrás y hacia adelante por peines de conducción. Una rotación del giroscopio genera una fuerza de Coriolis que actúa sobre la masa que se traduce en un movimiento en una dirección diferente. El movimiento en esta dirección se mide mediante electrodos y representa la velocidad de giro [?].

El giroscopio calcula la velocidad angular por medio de la siguiente formula:

$$\Phi = \frac{d\theta}{dt} \quad (2)$$

Dicha fórmula establece que, la velocidad angular es la tasa de cambio del desplazamiento angular por unidad de tiempo, es decir que tan rápido gira un cuerpo alrededor de su eje y las unidades de velocidad angular son radianes por segundo (rad/s).

Tipos de sensores acelerómetros [?]:

■ Acelerómetros mecánicos

Acelerómetros mecánicos, tales como el acelerómetro de masa sísmica, el sensor de velocidad, y el interruptor magnético mecánico, detectan la fuerza impuesta sobre una masa cuando se produce aceleración. La masa se resiste a la fuerza de la aceleración y de este modo provoca una deformación o un desplazamiento físico, que puede ser medido por los detectores de proximidad o galgas extensiométricas (como se muestra a continuación). Muchos de estos sensores están equipados con dispositivos de amortiguación, tales como muelles o imanes para impedir la oscilación.

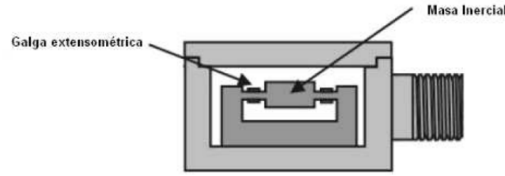


Figura 1.6: Acelerómetro tipo mecánico [?].

■ Acelerómetros Piezoeléctricos

Acelerómetros piezoeléctricos son ampliamente utilizados para la aceleración de propósito general, mediciones de choque y vibración. Básicamente son transductores de movimiento con grandes señales de salida y comparativamente de pequeños tamaños. Están disponibles con muy altas frecuencias naturales y son por lo tanto adecuados para aplicaciones de alta frecuencia y mediciones de choque. Estos dispositivos utilizan una masa en contacto directo con el componente piezoeléctrico, o cristal. Cuando un movimiento variable se aplica al acelerómetro, el cristal experimenta una excitación de fuerza variable, causando una carga proporcional eléctrica a ser desarrollada a través de esta. Se clasifican en dos tipos:

1. El primero de ellos es el acelerómetro de salida de carga de alta impedancia. En este tipo de acelerómetro, el cristal piezoeléctrico genera una carga eléctrica que está conectada directamente a los instrumentos de medición. La salida de carga requiere instalaciones e instrumentación especiales, que habitualmente encontramos en los centros de investigación. Este tipo de acelerómetro también se emplea en aplicaciones de altas temperaturas ($> 120^{\circ}C$) en las que no se pueden utilizar modelos de baja impedancia.
2. El segundo tipo de acelerómetro es el acelerómetro de salida de baja impedancia. Un acelerómetro de baja impedancia incluye un acelerómetro de carga en su extremo delantero, así como un minúsculo microcircuito integrado y un transistor

FET (de efecto de campo) que convierte la carga en una tensión de baja impedancia que puede interaccionar fácilmente con la instrumentación estándar. Este tipo de acelerómetro es el que se emplea habitualmente en la industria. Una fuente de alimentación para acelerómetro como la ACC-PS1 proporciona al microcircuito un suministro eléctrico adecuado de 18 a 24 V a una corriente constante de 2 mA y elimina la corriente de polarización CC. Este tipo de fuente de alimentación suele generar una señal de salida a partir de cero de hasta ± 5 V dependiendo del índice mV/g del acelerómetro.

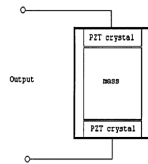


Figura 1.7: Acelerómetro tipo piezoeléctrico [?].

■ Acelerómetros Piezoresistivos

Acelerómetros piezoresistivos son esencialmente medidores de deformación de semiconductor con grandes factores de calibre. Factores de alto calibre se obtienen debido a que la resistividad del material depende principalmente de la tensión, no sólo en las dimensiones. El aumento de la sensibilidad es crítica en la medición de la vibración, ya que permite la miniaturización del acelerómetro. La mayoría de los acelerómetros piezoresistivos utilizan dos o cuatro calibradores activos dispuestos en un puente de Wheatstone. Se utilizan resistencias extra de precisión, como parte del circuito en serie con la entrada para controlar la sensibilidad, equilibrio y la compensación de los efectos de temperatura. En algunas aplicaciones, topes de sobrecarga son necesarios para proteger los medidores de insumos de alta amplitud. Estos instrumentos son útiles para la adquisición de información de vibración a bajas frecuencias (por ejemplo, por debajo de 1 Hz). De hecho, los sensores piezoresistivos son inherentemente verdaderos dispositivos de medición de aceleración estática. Las características típicas de acelerómetros piezoresistivos pueden ser 100 mV g-1

en la sensibilidad, 0 - 750 Hz en rango de frecuencia, 2500 Hz en la frecuencia de resonancia, 25 g en rango de amplitud, 2,000 g en índice de choque, de 0 a 95°C en el rango de temperatura, con una masa total de aproximadamente 25g. Los sensores piezoresistivos operan con elementos extensométricos son sensibles a la temperatura y requieren una compensación. Se prefieren para las aplicaciones de vibraciones de baja frecuencia, descarga de larga duración, y de aceleración constante. Las unidades piezoresistivas son resistentes, y pueden operar a frecuencias de hasta 2,000 Hz.

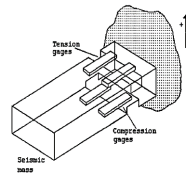


Figura 1.8: Acelerómetro tipo piezoresistivo [?].

■ Acelerómetros capacitivos

Acelerómetros diferencial-capacitancia se basan en el principio del cambio de la capacitancia en proporción a la aceleración aplicada. Vienen en diferentes formas y tamaños. En un tipo, la masa sísmica del acelerómetro se hace como el elemento móvil de un oscilador. La masa sísmica se apoya en una disposición de haz paralelo de movimiento elástico de la base. El sistema se caracteriza por tener una cierta frecuencia nominal definida cuando no alterados. Si se acelera el instrumento, la frecuencia varía por encima y por debajo del valor nominal, dependiendo de la dirección de la aceleración. En acelerómetros de capacidad de detección, micro mecanizados de placas capacitivas (placas de condensador CMOS solo 60 micras de profundidad) forman una masa de unos 50 micro gramos. Como la aceleración deforma las placas, un cambio de capacitancia es medible.

■ Acelerómetro térmico

Estos acelerómetros hacen uso de una masa sísmica que está sus-

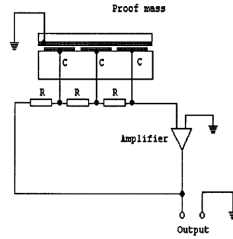


Figura 1.9: Acelerómetro de capacitivo [?].

pendida por un resorte o una palanca dentro de un marco rígido. El marco que lleva la masa sísmica está conectado firmemente a la fuente de vibración que tenga características medibles. Como el sistema vibra, la masa tiende a permanecer fija en su posición de modo que el movimiento puede ser registrado como un desplazamiento relativo entre la masa y el marco. Este desplazamiento es detectado por un transductor apropiado y la señal de salida se procesa adicionalmente. Sin embargo, la masa sísmica no permanece absolutamente constante; pero para frecuencias seleccionadas, de manera satisfactoria puede actuar como una posición de referencia. Mediante la selección apropiada de la masa, la primera, y combinaciones de los amortiguadores, los instrumentos sísmicos pueden ser utilizados ya sea para la aceleración o mediciones de desplazamiento. En general, una gran masa y resorte suave son apropiados para mediciones de vibración y de desplazamiento, mientras que una masa relativamente pequeña y resorte rígido se utilizan en acelerómetros. Este sensor detecta la posición a través de la transferencia de calor. Una masa sísmica se coloca encima de una fuente de calor. Si la masa se mueve a causa de la aceleración, la proximidad de la fuente de calor y la temperatura de la masa cambia. Las termopilas de polisilicio se utilizan para detectar cambios en la temperatura.

■ Acelerómetro con tecnología MEMS

Estos acelerómetros son ampliamente utilizados en aplicaciones como: dinámica de vehículos, detección de orientación de teléfonos móviles, estabilidad de imagen, inclinación, detección de gol-

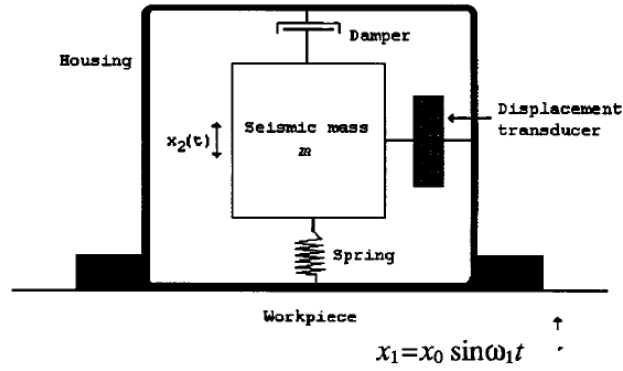


Figura 1.10: Acelerómetro térmico [?].

pes y dispositivos antirrobo.

Los acelerómetros de capacitancia variable están disponibles en varias configuraciones, incluidos sensores de vibraciones basados en un circuito oscilador sintonizable y sistemas mecánicos micro eléctricos (MEMS). Los circuitos de oscilador sintonizable incorporan un capacitor con una placa que actúa como una masa móvil tipo diafragma en relación con otras placas fijas. La aceleración hace que el diafragma se flexione, creando un cambio capacitivo. Esto cambia la tensión pico de la oscilación. Los acelerómetros MEM se implementan como un capacitor variable modificado por una viga en voladizo conectada a una masa de prueba. Están disponibles en dispositivos compatibles con 1 a 3 ejes. Acelerómetros MEMS utilizan interfaces seriales como I2C y SPI. Tienen alta linealidad y se utilizan mayormente en aplicaciones de baja frecuencia.

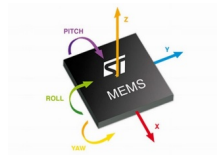


Figura 1.11: Acelerómetro con tecnología MEMS [?].

1.5.5. Sensor de frecuencia cardíaca

Definición

La frecuencia cardíaca permite medir la cantidad de sangre por minuto que llega al corazón, por ello para determinar esa variable necesitamos un dispositivo que mida la frecuencia del corazón, por lo tanto a continuación se dará una definición del sensor para este tipo de variable, es un dispositivo conformado por un transmisor y un receptor conformados por fotodiodos, los cuales tienen la función de detectar la cantidad de sangre que fluye dependiendo de la zona donde sea colocado en un determinado tiempo.

Tipos de sensores de frecuencia cardíaca

Óptico

Emplean fotocélulas como elementos de detección. A veces disponen de un cabezal que contiene un emisor de luz y la fotocélula de detección del haz reflejado sobre el objeto. Otros trabajan en modo barrera y se utilizan para cubrir mayores distancias, con fuentes luminosas independientes del detector. Ambos tipos suelen trabajar con frecuencias en la banda de infrarrojos. Su utilización principal es como detectores de posición. El principio de funcionamiento está basado en la generación de un haz luminoso por parte de un fotoemisor, que se proyecta sobre un fotorreceptor, o bien, sobre un dispositivo reflectante. La interrupción o reflexión del haz, por parte del objeto a detectar, provoca el cambio de estado en la salida de la fotocélula.

Se clasifican según su sistema de detección:

- Sistema de detección de “barrera”
- Sistema de detección “réflex”
- Sistema de detección “autoreflex”

Fotoeléctrico de barrera

Dispone de emisor y receptor de haz luminoso dispuestos separadamente.

Óptico tipo réflex

Concentra en un solo bloque el emisor y receptor, siendo más fácil su instalación, aunque requiere un dispositivo reflector. Para este cometido se suele emplear un sistema catadióptrico, que tiene la propiedad del triedro trirectangular, el cual refleja la luz en la misma dirección en la que llega. Dispone de una mayor distancia de detección que el sistema de barrera, teniendo en cuenta que el trayecto que recorre el haz de luz es el doble.

Óptico tipo autoreflex

En este sistema es el propio objeto a detectar el que funciona como elemento reflector, lo cual simplifica la tarea de instalación. Por el contrario, su inconveniente es que dispone de una menor distancia de detección en comparación con los dos tipos anteriores. Las ventajas de este tipo de detectores son la inmunidad a perturbaciones electromagnéticas, las grandes distancias de detección, alta velocidad de respuesta, identificación de colores y detección de pequeños objetos. Una variable importante son los contruidos de fibra óptica que permite separar el punto emisor y el detector de la unidad principal del sensor con las ventajas de accesibilidad que ello proporciona [?].

Tecnología fotoplethysmografía

La fotoplethysmografía está basada en la medida y análisis de una señal óptica relacionada con los cambios en el volumen sanguíneo, que permite medir la componente pulsátil del latido del corazón y evaluar así la circulación sanguínea. Esta técnica es ampliamente usada en la práctica médica como parte de los pulsioxímetros, para medir el pulso, equivalente al ritmo cardíaco, y la saturación de oxígeno, o relación entre la concentración de hemoglobina oxigenada y la concentración total de hemoglobina, habitualmente en la punta de los dedos [?].

Principios Físicos: Detecta el flujo de sangre cutáneo y tradu-

ce sus pulsaciones. Consiste en la emisión de luz infrarroja desde un diodo emisor y un fotodetector adyacente que recibe la luz infrarroja reflejada. A medida que aumenta el flujo de sangre cutáneo aumenta la cantidad de luz reflejada. De esta manera obtenemos una medida cualitativa del flujo sanguíneo cutáneo. Se utiliza preferentemente en la medición de la presión digital.

Oxímetros

La oximetría de pulso es un método no invasivo que permite la estimación de la saturación de oxígeno de la hemoglobina arterial y también vigila la frecuencia cardíaca y la amplitud del pulso [?].

Para la determinación de la saturación de hemoglobina arterial con oxígeno (SpO₂), el oxímetro de pulso o pulsioxímetro usa la espectrofotometría basada en que la oxihemoglobina u hemoglobina oxigenada (HbO₂) y la desoxihemoglobina o hemoglobina reducida (Hb) absorben y transmiten determinadas longitudes de onda del espectro luminoso para la luz roja (640-660nm) y la luz infrarroja (910-940nm). La HbO₂ absorbe más la luz infrarroja y permite el paso de la luz roja; por el contrario, la Hb absorbe más la luz roja (R) y permite el paso de la luz infrarroja (IR). El ratio de la absorción de la luz R e IR mide el grado de oxigenación de la hemoglobina.

Los oxímetros de pulso tienen dos sensores o sondas con diodos emisores de luz (LED), uno para luz IR y otro para la R, además, de un fotodiodo detector. Para medir el oxígeno los LED y el fotodiodo detector deben ponerse en puntos opuestos dejando en medio el tejido translucido (pulpejo del dedo, pabellón auricular, etc). El mecanismo que permite la lectura de la oxigenación es que en cada pulsación de la sangre arterial se transmiten valores lumínicos, detectando al mismo tiempo la frecuencia cardíaca [?].

1.5.6. Microcontroladores

En la actualidad el uso de microcontroladores es indispensable para desarrollar aplicaciones dedicadas, debido a que contienen una variedad de módulos que nos permiten interactuar con el mundo físico en tiempo real. A continuación, definiremos los conceptos teóricos que utilizare-

mos en la elaboración del proyecto, dando una noción de la utilidad que nos aporta un microcontrolador. Antes de mencionar a los microcontroladores es necesario mencionar que es un microprocesador ya que es su antecesor.

El microprocesador es un circuito integrado que contiene solo la unidad central de procesamiento (CPU), es utilizado para procesar grandes volúmenes de información, para ser utilizados es necesario conectar dispositivos periféricos. En el siguiente apartado tenemos algunas definiciones de microcontrolador.

Es un circuito integrado o chip que incluye en su interior las tres unidades funcionales de un computador: CPU, memoria y unidades de entrada y salida, pero con capacidades limitadas y un alto nivel de especialización.

Lo definimos como un dispositivo dedicado, que en su memoria sólo reside un programa destinado que permite controlar una aplicación determinada, sus unidades de entrada y salida soportan la conexión de sensores y dispositivos de control que permitan efectuar el proceso deseado. Es un microprocesador optimizado, utilizado para controlar equipos electrónicos, diseño de sistemas de comunicación, monitoreo y adquisición de señales físicas, procesamiento de señales analógicas y digitales.

El microcontrolador es un circuito integrado de alta escala de integración que incorpora una CPU, memorias, dispositivos de entrada y salida.

La diferencia que hay entre un microcontrolador y un microprocesador, el microprocesador solo contiene la CPU mientras que el microcontrolador contiene una CPU, memorias y dispositivos que interactúan con el exterior, es la razón por la que los microcontroladores no han remplazado a los microprocesadores, es que los microprocesadores se concentran en el procesamiento de información y cálculos, y los microcontroladores se utilizan en aplicaciones personalizadas de tiempo real [?].

La idea de utilizar microcontroladores es la tener un módulo es-

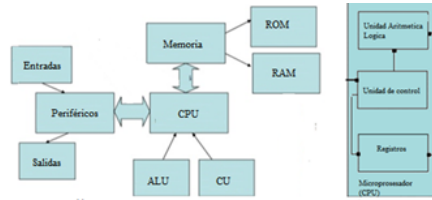


Figura 1.12: Diagramas de un microcontrolador (lado izquierdo) y microprocesador (lado derecho) [?].

Clasificación de los microcontroladores por	Descripción
Tamaño de los datos	4 bits, 8 bits, 16 bits, 32 bits, 64 bits
Arquitectura interna	Von Neumann, Harvard
Arquitectura del procesador	CISC (Computador de juego de instrucciones complejo) RISC (Computador de juego de instrucciones reducido)

Tabla 1.3: Clasificación de microcontroladores [?].

pecífico que se concentre en una tarea repetitiva y de alguna manera dividir el trabajo.



Figura 1.13: Microprocesador [?].

En la Tabla 1.3 se da la clasificación general de los microcontroladores de acuerdo a sus características principales.

Arquitectura interna de un microcontrolador

Todos los microcontroladores en la actualidad poseen dos modelos básicos de arquitectura, denominadas Harvard y Von Neumann, estas arquitecturas tienen diferentes formas de intercambiar los datos [?].

■ Arquitectura de Von Neumann

Es la arquitectura tradicional de computadoras y microprocesadores, en la cual la CPU está conectada en una memoria única donde se guardan las instrucciones de programas y datos. Los microcontroladores que tienen esta arquitectura internamente sólo tienen un bloque de memoria y un bus de datos de 8 bits, los datos se transmiten por este bus llegando a sobrecargarlo ocasionando que la comunicación sea lenta, por otra parte solo permite lectura o escritura de la memoria en cada pulso de reloj.

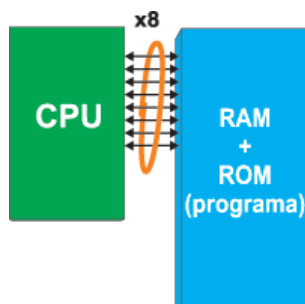


Figura 1.14: Arquitectura Von Neumann [?].

■ Arquitectura Harvard

Esta arquitectura tiene la CPU conectada a dos memorias (una con las instrucciones y otra con los datos) por medio de dos buses diferentes. Una de las memorias contiene solamente las instrucciones del programa (memoria del programa) y el otro solo almacena los datos (memoria de datos). Ambos buses son totalmente independientes y pueden ser independientes y distintos anchos [?].

Al tener un bus dedicado a los datos y otro a la memoria del programa, permite que la CPU pueda leer y escribir una instrucción en el mismo pulso de reloj.

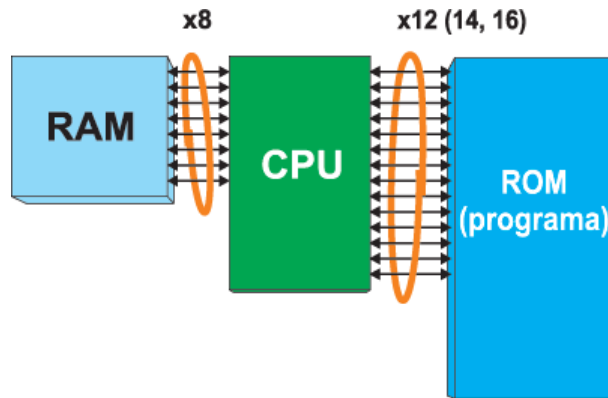


Figura 1.15: Arquitectura Harvard [?].

Juego de instrucciones

Es el nombre colectivo de todas las instrucciones que tiene un microcontrolador, son instrucciones a nivel máquina que indican al microcontrolador las tareas que debe realizar, cada fabricante personaliza el número de instrucciones que maneja su microcontrolador.

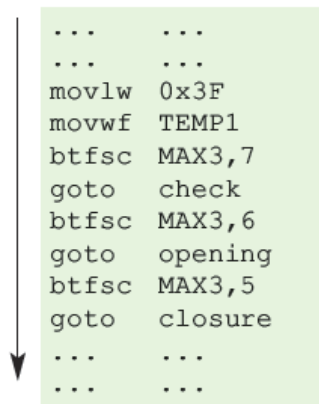


Figura 1.16: Juego de instrucciones [?].

Tipos de arquitectura de procesadores

Los microprocesadores basados en una arquitectura CISC disponen

de más de 200 instrucciones máquina, siendo estas muy complejas llegando a necesitar más de un ciclo de reloj. La ventaja de tener un juego de instrucciones complejo, es disminuir el tiempo al realizar más de una operación pues éstas en ocasiones se realizan con una sola instrucción.

En cuanto a los microprocesadores que utilizan la arquitectura RISC, reconoce y ejecuta pocas instrucciones básicas y realiza operaciones complejas combinando sus instrucciones, cuando se corre una instrucción regularmente solo utiliza un ciclo de reloj, por otra parte, al tener un set de instrucciones más pequeños, ayudan a optimizar los recursos de hardware de un microcontrolador [?].

1.5.7. Aplicación Móvil

Sabemos que la era tecnológica va en aumento y la velocidad con la que evolucionan los dispositivos móviles como lo son: teléfonos celulares, tabletas y Asistentes Personales Digitales (PDA) es cada vez mayor, este impacto tiene su procedencia debido a que la población en su mayoría cuenta con un teléfono celular.

El estudio realizado por el Instituto Nacional de Estadística y Geografía (INEGI) en el documento: “Estadísticas a Propósito del Día Mundial de Internet (17 de Mayo)”, revela que 77.7 millones de personas usan celular y dos de cada tres usuarios cuentan con un teléfono inteligente (Smartphone), como se muestra en la figura 1.17.

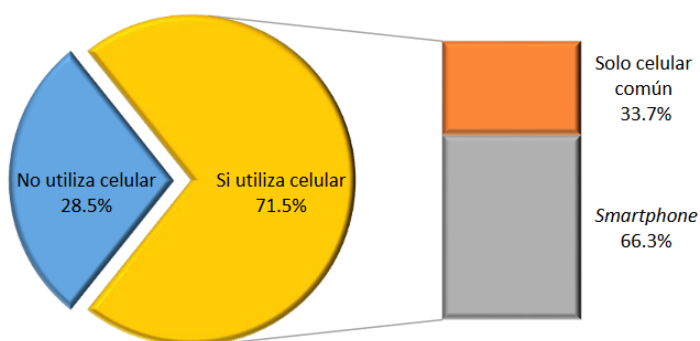


Figura 1.17: Población según condición de uso de celular, por tipo de equipo, 2015(%) [?].

Una aplicación móvil, es un diseño, desarrollo e implementación de un servicio que está pensado para resolver alguna problemática, dicha aplicación se ejecuta en la red y proporciona un valor añadido al cliente. En este escenario el servicio móvil necesita de dos partes: un proveedor de servicios y el usuario del servicio [?].

Existen dos tipos de aplicaciones móviles:

- **Aplicaciones móviles web**

Una aplicación web para móviles, es una aplicación web con formato para teléfonos inteligentes y tabletas, y se accede a través del navegador web del dispositivo móvil.

- **Aplicaciones móviles nativas**

Una aplicación móvil nativa está construida específicamente para un dispositivo en particular y su sistema operativo. A diferencia de una aplicación web que se accede a través de Internet, una aplicación nativa se descarga desde una tienda virtual y se instala en el dispositivo.

El desarrollo nativo es el desarrollo de aplicaciones que utilizan las especificaciones de los proveedores del sistema operativo (Google para Android y Apple para IOS) esto implica ajustarse a los lenguajes, frameworks e IDE's del fabricante o proveedor [?].

1.6. Estado del arte

Entre los trabajos que se han desarrollado mostrando relación con el proyecto son los siguientes:

1. SALVEO, es un sistema inteligente de teleasistencia y de monitoreo para personas mayores o discapacitadas que viven solas en casa. El sistema consiste en módulos con sensores de movimiento,

los cuales están ubicados en diferentes partes estratégicas de la casa, esto hace que el módulo detecte una eventual caída, o un cambio brutal en el estilo de vida de la persona, a su vez envían la información captada por los sensores a la base de transmisión; de igual manera cuenta con sensores de temperatura los cuales envían esta magnitud a la base de transmisión, lo cual permite controlar la temperatura ambiente y detecta el aumento sospechoso de la temperatura ambiente o eventuales problemas del sistema de calefacción de la casa [?].

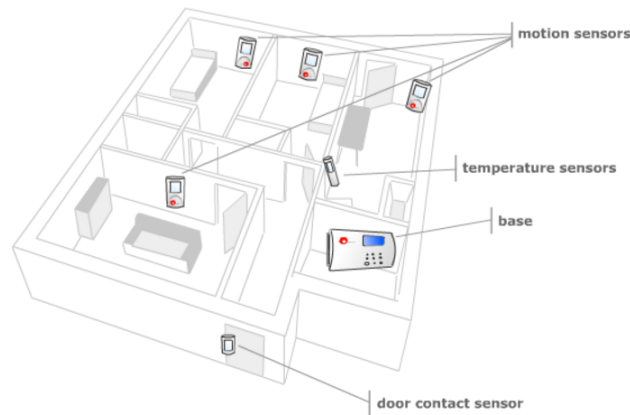


Figura 1.18: Representación del sistema SALVEO [?].

2. TESIS IPN, ESIME ZACATENCO, CLASIFICACIÓN: GPI 2012: “Implementación de Sistema de Seguridad con Video-Vigilancia y Software Libre”, el sistema cuenta con cámaras que tienen una configuración para la detección de movimiento y cuando ocurre una eventualidad, envían alarmas por medio de correo electrónico, este sistema utiliza el software libre ZoneMinder [?].
3. Escuela Politécnica del Ejército. ESPE: “Implementación de control de acceso y monitorización para personas con discapacidad mediante un dispositivo móvil”.

En el siguiente trabajo de tesis muestra la implementación de un control de acceso y monitorización para una persona con discapacidad mediante un dispositivo móvil, el medio de comunicación que ocupa es intranet, con el propósito de ser controlado remota-

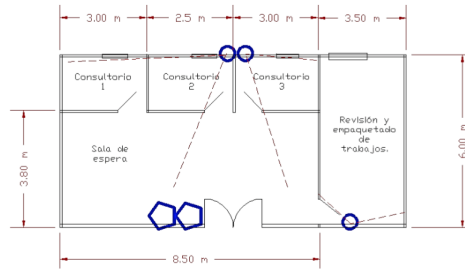


Figura 1.19: Plano de la Implementación de Sistema de Seguridad con Video-Vigilancia y Software Libre [?].

mente dentro de una red, el objetivo del proyecto está enfocado en coadyuvar a personas con discapacidad motriz, facilitando el mando de luces y apertura de compuertas constatando la monitorización con una cámara IP.



Figura 1.20: Acción de los objetos al aplicativo [?].

4. Sense 4 Care, la empresa Sense 4 Care desarrolla dispositivos para monitorear a personas de la tercera edad con el fin de detectar las caídas que puedan sufrir, por medio de un sensor acelerómetro y una aplicación desarrollada en la plataforma Android, con el propósito de mandar un mensaje de alerta a sus familiares y llevar a cabo de forma automática la comunicación, también cuenta con geolocalización no importando si la persona se encuentra en un lugar cerrado o al aire libre [?].
5. Sistema de Red inalámbrica para la vigilancia de la salud: ritmo cardíaco y sensor de temperatura. Este sistema consta del módulo Arduino hardware micro-controlador y software, un sensor de temperatura, un sensor de frecuencia cardíaca, una radio XBee

y el protocolo de comunicación inalámbrica. El sensor se envuelve alrededor de la muñeca. Se muestra la frecuencia cardíaca y la temperatura corporal media en un LCD de caracteres, cifra los datos y los transmite a una computadora remota a través de una red XBee. El coordinador está conectado a un PC con un programa para controlar y procesar los datos entrantes [?].

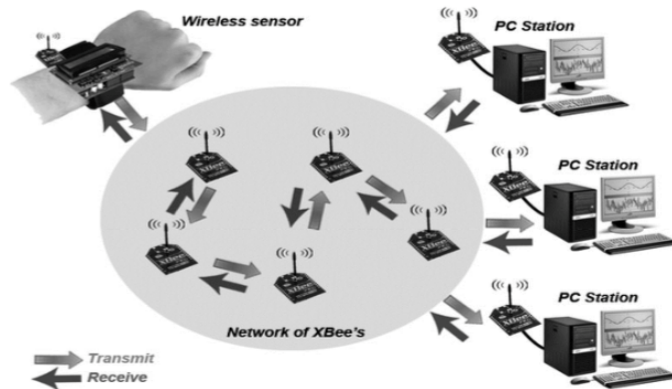


Figura 1.21: Diagrama esquemático del Sistema de Red inalámbrica para la vigilancia de la salud: ritmo cardíaco y sensor de temperatura [?].

6. Smartwatch. El fundador de la empresa Cualli Software, creó el primer smartwatch que monitorea remotamente en tiempo real el estado de salud de usuarios adultos mayores, con la finalidad de darle la seguridad que alguien está pendiente de él las 24 horas, aun sin habitar en la misma casa. Su idea fue diseñar un brazalete que supervise constantemente a un adulto mayor que vive solo y no pueda recibir ayuda en caso de emergencia médica, inspeccionando los signos vitales por medio de tres sensores, uno que mide el pulso otro la temperatura y por último el de movimiento, igualmente incluye un canal de audio unas bocinas pequeñas y un micrófono para que el usuario se comunice a un call center y así se verifiquen sus signos vitales o con los parientes vía Smartphone. Actualmente no ha salido al mercado debido a que están en pruebas [?].

En resumen, cada uno de estos sistemas brinda alguna de las características que nuestro sistema prototipo proveerá, sin embargo, es de

Software	Características	Precio en el mercado
Sistema inteligente de tele asistencia SALVEO	Permite detectar situaciones anormales, la enfermera o las personas ayudantes pueden tener acceso a la información del estado de la persona mayor, lo que facilita su control. Está compuesto de un sistema inalámbrico de sensores que envían la información percibida a una base de transmisión.	300€
Implementación de Sistema de Seguridad con Video-Vigilancia y Software Libre	Se implementó un sistema de seguridad de video-vigilancia, capaz de realizar avisos remotos (por medio de un mensaje de correo electrónico), utilizando cámaras de distintas características y distinto fabricante.	12,000MXN
Implementación de control de acceso y monitorización para personas con discapacidad mediante un dispositivo móvil	Implementar un control de acceso y monitorización para una persona con discapacidad mediante un dispositivo móvil a través de una intranet para que pueda ser controlado remotamente dentro de una red.	Sin Dato
Sense 4 Care	Desarrolla dispositivos para monitorear a personas de la tercera edad que en caso de caídas, manda un mensaje de alerta a sus familiares	149.59€
Sistema de Red inalámbrica para la vigilancia de la salud: ritmo cardíaco y sensor de temperatura	Un sistema que puede controlar de forma remota la frecuencia cardíaca y la temperatura corporal mediante una red inalámbrica.	Sin Dato
Smartwatch	Monitorea remotamente en tiempo real el estado de salud de usuarios adultos mayores.	Aun en pruebas, sin venta en el mercado.

Tabla 1.4: Resumen de productos similares

suma importancia resaltar que este proyecto está enfocado en personas de la tercera edad (que cubren sus necesidades básicas) y esta persona deberá portar el brazalete en todo momento, además el entorno en dónde se hará el monitoreo va desde un cuarto hasta una casa con conexión a internet y sin necesidad de la presencia de una persona física. La persona o institución a la que le lleguen las alertas no necesariamente tiene que ser un familiar.

Capítulo 2

Análisis

2.1. Metodología

Para llevar a cabo el desarrollo del prototipo se utilizó la metodología Modelo de Prototipos, debido a que no solo va dirigido al hardware sino también al software, esto permite obtener objetivos específicos y es de gran utilidad para el manejo de datos aportados y su manipulación.

El modelo de prototipos permite que todo el sistema, o algunos de sus partes se construyan rápidamente para comprender con facilidad y aclarar ciertos aspectos en los que se aseguren que el desarrollador, el usuario y el cliente estén de acuerdo en lo que se necesita, así como también la solución que se propone para dicha necesidad y de esta forma minimizar el riesgo y la incertidumbre en el desarrollo. Este modelo se encarga del desarrollo de diseños para que estos sean analizados y prescindir de ellos a medida que se adhieran nuevas especificaciones, es ideal para medir el alcance del producto.

El modelo principalmente se aplica cuando un cliente define un conjunto de objetivos generales para el software, es decir, se tiene en claro la idea principal del sistema a desarrollar, pero no se cuenta con la delimitación ni los detalles de dicho sistema, como los son: los requisitos de entrada, procesamiento y salida, por lo cual la creación de los prototipos ayuda al cliente a entender de mejor manera cuál será el resultado de la construcción cuando los requisitos estén satisfechos [?].

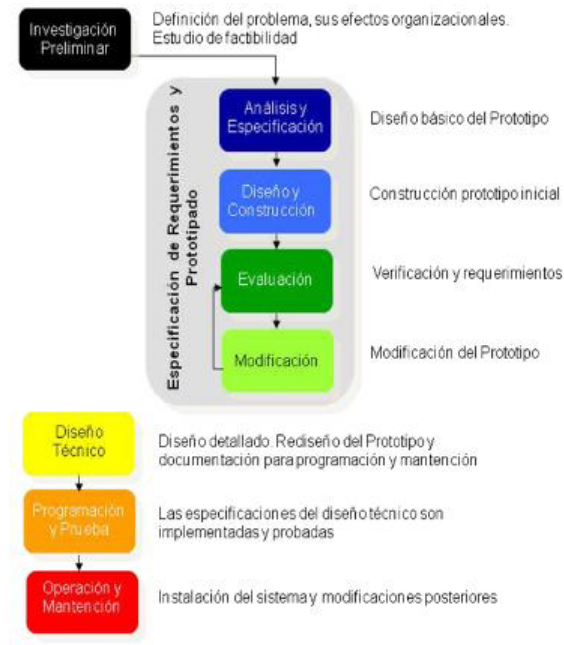


Figura 2.1: Modelo de Prototipos [?].

A continuación, se presenta el enfoque paso a paso para diseñar un prototipo:

- **Identificación del requisito básico:** Este paso implica la comprensión de los requisitos más básicos de productos, especialmente en términos de interfaz de usuario. Los más intrincados detalles del diseño interno y aspectos externos como el rendimiento y la seguridad pueden ser ignorados en esta etapa.
- **El desarrollo del prototipo inicial:** El prototipo inicial se desarrolla en esta etapa, donde se exhiben los requisitos muy básicos y se proporcionan interfaces de usuario. Estas características pueden no funcionar exactamente de la misma manera internamente en el software real desarrollado y las soluciones se utilizan para dar la misma apariencia que el cliente en el prototipo desarrollado.

- **Revisión del Prototipo:** El prototipo desarrollado se presenta a continuación para el cliente y los otros actores importantes en el proyecto. La retroalimentación se recoge de una manera organizada y se utiliza para mejoras adicionales en el producto en fase de desarrollo.
- **Revisar y mejorar el Prototipo:** La retroalimentación y los comentarios de revisión se discuten en esta etapa y algunas negociaciones ocurren con el cliente en función de factores como, el tiempo y las limitaciones presupuestarias y la viabilidad técnica de la implementación real.

Los cambios aceptados se incorporan de nuevo en el nuevo prototipo desarrollado y el ciclo se repite hasta que se cumplan las expectativas del cliente [?].

Por lo tanto, en el siguiente diagrama trataremos de describir a detalle las fases enfocadas a nuestro proyecto utilizando la metodología de prototipos.

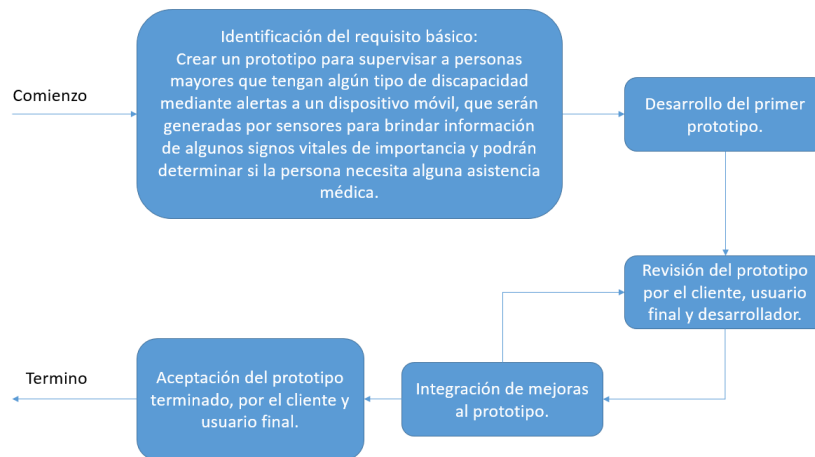


Figura 2.2: Diagrama para la realización del proyecto utilizando la metodología de prototipos.

2.2. Métricas y estimación del personal, tiempo y esfuerzo para el desarrollo del prototipo

Un factor importante de cualquier procedimiento de la ingeniería es la medición. Se pueden usar medidas para comprender mejor los atributos de los modelos que se crean y para valorar la calidad de los productos o sistemas sometidos a ingeniería. Medir es el método a través del cual se determinan números o símbolos a los atributos de las entidades en el mundo real de manera que se les define de acuerdo con reglas claramente determinadas [...]. Métrica es una medida cuantitativa del grado en el que un sistema, componente o proceso posee un atributo determinado.

Aunque las métricas de producto para el software de computadora son imperfectas, pueden proporcionar una forma sistemática de valorar la calidad con base en un conjunto de reglas claramente definidas.

Para el desarrollo del proyecto se ocupará la métrica basada en funciones, la cual se basa en la métrica de punto de función (PF), de modo que puede usarse de manera efectiva como medio para medir la funcionalidad que entra a un sistema. Al usar datos históricos, la métrica PF puede entonces usarse para:

- Estimar el costo o esfuerzo requerido para diseñar, codificar y probar el software
- Predecir el número de errores que se encontraran durante las pruebas
- Prever el número de componentes y/o de líneas fuente proyectadas en el sistema implementado

Los puntos de función se derivan usando una relación empírica basada en medidas contables (directas) del dominio de información del software y en valoraciones cualitativas de la complejidad del software.

Para calcular los Puntos de Función (PF), se usa la siguiente relación:

$$PF = \text{conteo total} \times [0.65 + 0.01 \times \sum(F_i)] \quad (1)$$

Donde *conteo total* es la suma de todas las entradas *PF* obtenidas de la Tabla 2.1, los $F_i (i = 1 \text{ al } 14)$ son Factores de Ajuste de Valor (*FAV*) con base en respuestas a las siguientes preguntas:

Cada una de estas preguntas se responde usando una escala que varía de 0 (no importante o aplicable) a 5 (absolutamente esencial) [?].

Calculo de puntos de función

Entradas de usuario:

1. Lectura temperatura
2. Lectura frecuencia cardíaca
3. Lectura acelerómetro
4. Configuración de frecuencia de lecturas
5. Configuración de cada sensor

Salidas de usuario:

1. Señales de las variables a medir
2. Interpretación de las señales
3. Identificación de las señales que sobrepasan los límites estimados
4. Envío de alertas al dispositivo móvil del usuario indirecto

Peticiones de usuario:

1. Llamar a un centro de salud
2. Observar las variables en tiempo real

Archivos:

1. Información de las variables medidas

1.	¿El sistema requiere de respaldo y recuperación confiables?	5
2.	¿Se requieren comunicaciones de datos especializadas para transferir información hacia o desde la aplicación?	5
3.	¿Existen funciones de procesamiento distribuidas?	0
4.	¿El desempeño es crucial?	5
5.	¿El sistema correrá en un entorno operativo existente y enormemente utilizado?	5
6.	¿El sistema requiere entrada de datos en línea?	4
7.	¿La entrada de datos en línea requiere que la transacción de entrada se construya sobre múltiples pantallas u operaciones?	5
8.	¿Los ALI (archivo configuración sistema) se actualizan en línea?	3
9.	¿Las entradas, salidas, archivos o consultas son complejos?	5
10.	¿El procesamiento interno es complejo?	5
11.	¿El código se diseña para ser reutilizable?	5
12.	¿La conversión y la instalación se incluyen en el diseño?	4
13.	¿El sistema se diseña para instalaciones múltiples en diferentes organizaciones?	5
14.	¿La aplicación se diseña para facilitar el cambio y su uso por parte del usuario?	5
Cuenta total ($\sum f_i$)		61

Tabla 2.1: Factores de ajuste de valor [?].

Valor de dominio de información	Factor ponderado					
	Conteo	Simple	Promedio	Complejo	Factor tomado	Subtotal
Entradas de usuario	5 x	3	4	6	6	30
Salidas de usuario	4 x	4	5	7	7	28
Peticiones de usuario	2 x	3	4	6	3	6
Archivos	1 x	7	10	15	7	7
Interfaces externas	2 x	5	7	10	10	20
Conteo total						91

Tabla 2.2: Cálculo de puntos de función [?].

Interfaces externas:

1. Aplicación móvil
2. Brazaletes

Una vez que se obtuvieron todos los datos, se sustituye en la fórmula siguiente:

$$PF = \text{conteo total} \times [0.65 + 0.01 \times \sum(F_i)] \quad (2)$$

$$PF = 91 \times [0.65 + 0.01 \times (61)] = 114.66 \quad (3)$$

Se puede notar que la cantidad de funciones necesarias son 114.66.

Tomando en cuenta que un estándar de líneas de código por función en un sistema embebido es de 70 LDC por función, recordando que anteriormente obtuvimos 108.36 funciones, entonces la cantidad de miles de líneas por código (KLDC) está dado por:

$$\text{Lenguaje a utilizar } C++ = 70 \frac{LDC}{PF(media)} \quad (4)$$

$$LDC = PF \times \frac{LDC}{PF(media)} \quad (5)$$

$$LDC = 114.66 \times 70 = 8,026.2 \approx 8,026 \quad (6)$$

Teniendo esto, calculamos las KLDC, que son las miles de líneas de código:

$$KLDC = \frac{LDC}{1000} = \frac{8,026.2}{1000} \approx 8.02 \quad (7)$$

2.2.1. Modelo de estimación COCOMO

El modelo fue publicado por primera vez por el Dr. Barry Boehm en 1981, introduce una jerarquía de modelos de estimación de software con el nombre de COCOMO, por Constructive Cost Model (Modelo Constructivo de Costo).

Dado que el producto está en su primera fase de construcción, se utilizará COCOMO básico, el cual calcula el esfuerzo (y el costo) del desarrollo de software en función del tamaño del programa, expresada en las líneas estimadas de código (LDC) [?].

Los modelos COCOMO están definidos para tres tipos de proyectos:

- **Modo orgánico:** Proyectos de software relativamente pequeño y sencillo.
- **Modo semiacoplado:** Proyectos de software intermedio, con variados niveles de experiencia, que deben satisfacer requisitos poco o medio rígido.
- **Modo empotrado:** Proyectos de software que deben ser desarrollados en un conjunto de hardware, software y restricciones operativas muy restringidas.

De esta manera el modelo que se utilizará será COCOMO básico semiacoplado, considerando que el prototipo tiene requisitos medianamente rígidos, además de contar con el desarrollo de software y hardware.

En la Tabla 2.3 podemos notar el uso de COCOMO básico debido a la complejidad del trabajo. Los coeficientes a_b , b_b , c_b y d_b , fueron obtenidos empíricamente.

Modelo COCOMO	Básico			
Proyecto de software	a_b	b_b	c_b	d_b
Orgánico	2.4	1.05	2.5	0.38
Semiacoplado	3.0	1.12	2.5	0.35
Empotrado	3.6	1.20	2.5	0.32

Tabla 2.3: Modelo COCOMO [?].

Seguidamente la ecuación de COCOMO básico es la siguiente:

$$Esfuerzo(dado \text{ en } persona - mes) : E = a_b * KLDC^{b_b} \quad (8)$$

Sustituyendo los valores de la tabla de COCOMO básico con la ecuación anterior, se tiene:

$$E = 3.0 \times 8.0262^{1.12} = 30.9152 \frac{persona}{mes} \quad (9)$$

Posteriormente se calcula el tiempo de desarrollo mediante la siguiente fórmula:

$$Tiempo \text{ de desarrollo } (dado \text{ en } meses :) \quad t_d = c_d \times E^{d_b} \quad (10)$$

Sustituyendo los valores de la tabla de COCOMO básico con la ecuación anterior, se tiene:

$$t_d = 2.5 \times 30.9152^{0.35} = 8.3080 \approx 8 \text{ meses} \quad (11)$$

Por medio de las dos ecuaciones previamente utilizadas, se puede obtener la cantidad de personas requeridas para realizar el proyecto:

Pesonal requerido para realizar el proyecto:

$$Personal = \frac{Esfuerzo(persona - mes)}{Tiempo(mes)} \quad (12)$$

$$Personal = \frac{30.9152}{8.3080} = 3.72 \approx 4 \text{ personas} \quad (13)$$

Los resultados arrojan que el tiempo en el que se debe desarrollar el proyecto en 8 meses con 4 personas. Por otro lado, con los resultados obtenidos se pueden obtener parámetros como la productividad, como se muestra en la siguiente formula:

$$Productividad = KLDC \div Personas \quad (14)$$

$$Productividad = 8.02 \div 4 \text{ personas} = 2.00 \quad (15)$$

2.3. Análisis de requerimientos

Los requerimientos funcionales son las soluciones que debe cumplir el prototipo para cubrir los objetivos generales.

El origen de los requerimientos del prototipo, derivan por una parte del aumento de la población de adultos mayores, las vulnerabilidades que presentan, brindando herramientas que faciliten su cuidado y atención, sin descuidar las actividades que el jefe del hogar debe realizar para solventar los gastos, está a su vez debe tener un precio accesible.

La problemática se identificó de informes nacionales e internacionales dedicados al estudio del núcleo familiar, aumento de la población,

el riesgo y capacidades diferentes que presentan las personas de la tercera edad y el uso del tiempo de hombres y mujeres de edad avanzada. Los informes fueron obtenidos de organizaciones como OMS, INEGI y Banco Mundial.

■ **Requerimientos funcionales:**

A continuación, se muestran los requerimientos funcionales:

Identificador	Nombre	Descripción
RF1	Alimentar el prototipo	Alimentar el prototipo con 3v o 5v
RF2	Configuración del prototipo	Configurar las características del usuario directo en el microcontrolador así como la frecuencia de lecturas que se realizaran al usuario directo
RF3	Lectura de datos	Obtener las magnitudes medidas por el sensor de temperatura, ritmo cardíaco y acelerómetro
RF4	Evaluación de la temperatura	Verificar si la temperatura del usuario directo se encuentra entre $(36.5^{\circ}C)$ y $(37.2^{\circ}C)$ (de acuerdo a la OMS)
RF5	Evaluación de ritmo cardíaco	Verificar el ritmo cardíaco del usuario directo se encuentra en un rango aceptable de acuerdo a su edad (basadas en mediciones de instituciones médicas)
RF6	Evaluación de la aceleración	Verificar si la magnitud arrojada por el acelerómetro es normal en una persona de la tercera edad
RF7	Emisión de alertas	Informar al usuario indirecto si los parámetros obtenidos han sobrepasado los rangos aceptables
RF8	Prueba de comunicación	Comprobar la comunicación entre los sensores y el microcontrolador, el dispositivo y la aplicación
RF9	Estado del usuario directo	Muestra la aplicación los últimos valores obtenidos por los sensores
RF10	Historial de variables	Almacenar las lecturas obtenidas por los sensores

Tabla 2.4: Requerimientos funcionales.

Identificador	Nombre	Descripción
RF1	Costo	El costo debe ser accesible para el usuario final
RF2	Interfaz	La interfaz debe ser amigable para el usuario
RF3	Alimentación del prototipo	El prototipo debe tener un consumo mínimo de energía
RF4	Confort del prototipo	El dispositivo no debe ser incómodo para el usuario directo
RF5	Estabilidad	El prototipo debe ser constante al tiempo que debe emitir las mediciones, conforme se haya configurado la frecuencia de éstas

Tabla 2.5: Requerimientos no funcionales.

■ **Requerimientos no funcionales:**

Los requerimientos no funcionales no tienen que ver con los objetivos generales de manera directa, pero no se involucran con las funciones primordiales del prototipo, y se identificaron los siguientes:

■ **Actores del sistema:**

1. **Usuario Directo:** Es la persona portadora del dispositivo, a la cual se estará monitoreando y de quien se obtendrán las lecturas de: temperatura, ritmo cardíaco y caídas.
2. **Usuario Indirecto:** Es la persona que tendrá acceso a la aplicación móvil y a quien se le harán las notificaciones en caso de que el usuario directo necesite algún tipo de ayuda

2.4. Reglas de negocio

Al identificar las reglas de negocio que el proyecto pretende cumplir, entendiéndolas y poniéndolas en marcha se irán cubriendo los aspectos principales de dicho proyecto y de esta manera se logrará el objetivo

principal.

- Informar cuando la magnitud de temperatura del usuario directo salga del rango comprendido entre $(36.5^{\circ}C)$ y $(37.2^{\circ}C)$.
- Notificar cuando el usuario presente una caída.
- Comunicar si el usuario directo presenta una frecuencia cardíaca que ponga en riesgo su salud.
- El prototipo debe Identificar cuando las variables medidas salgan del rango estimado.
- El prototipo no debe ser invasivo para el usuario directo.
- La respuesta del prototipo hacia el usuario indirecto debe ser en tiempo real.
- La comunicación debe ser inalámbrica entre el dispositivo y la aplicación.
- El dispositivo a utilizar por el usuario directo debe ser lo más pequeño posible.
- La aplicación móvil deberá estar disponible para cualquier sistema operativo móvil.
- El costo del prototipo debe ser accesible para el usuario.
- Los sensores utilizados en el dispositivo deben tener una resolución aceptable.

2.5. Análisis de factibilidad

A continuación, se describen los estudios de factibilidad: técnica, operacional y económica, para contemplar los recursos humanos y materiales necesarios para que dicho proyecto pueda desarrollarse e implantarse de igual manera se obtendrá una estimación del costo real del proyecto para que pueda realizarse durante un periodo de 10 meses.

2.5.1. Análisis de factibilidad técnica

En este apartado abordaremos los recursos de hardware y software necesarios para que el proyecto pueda desarrollarse e implantarse, tomando en cuenta que dichos recursos son necesarios para que el proyecto pueda funcionar de manera correcta.

2.5.2. Análisis de factibilidad operativa

A continuación mencionaremos los requisitos y habilidades con los que debe contar el personal, quienes desarrollarán el proyecto.

Recurso	Cantidad	Especificaciones
Dispositivo móvil, preferentemente Smartphone, con acceso a internet y con sistema operativo Android	1	Este dispositivo se utilizará para recibir las alarmas o alertas en caso de que haya algún problema con el usuario directo
Dispositivo Programador NOMADA	1	Este programador se utilizará para programar el microcontrolador
Computadora portátil con procesador Intel Core i5, 8GB de Memoria RAM, disco duro de 1TB y pantalla LED de 14.0"	3	Las computadoras serán utilizadas por los desarrolladores para crear y programar las aplicaciones necesarias para el proyecto
Sensor de temperatura MLX9061	1	Este sensor se utilizará, para medir la temperatura del usuario
Sensor acelerómetro MPU-6050	1	Este sensor se utilizará, para medir las caídas que pueda sufrir del usuario
Sensor de frecuencia cardíaca MAX30100	1	Este sensor se utilizará, para medir la frecuencia cardíaca del usuario
Microcontrolador ATmega 328-PB	1	Este dispositivo se utilizará, para recibir las señales de los sensores y enviar la información a la aplicación móvil
Módulo Wifi ESP8266	1	Este dispositivo se utilizará, para la comunicación entre el microcontrolador y la aplicación móvil

Tabla 2.6: Recursos de hardware.

Recurso	Cantidad	Especificación
JAVA 8.0 o posterior	1	Lenguaje de programación para el desarrollo de la aplicación móvil
AVR Studio 7	3	Herramienta de desarrollo para programar el microcontrolador AVR
ANDROID STUDIO 2.3	3	Herramienta de desarrollo para programar aplicaciones móviles
START UML	3	Herramienta de modelado de diagramas UML, para desarrollo del reporte técnico
Microsoft Office	3	Herramienta para el desarrollo del reporte técnico
Sistema Operativo Linux Fedora 24 Server	1	Sistema operativo en el cual se recomienda este alojada la aplicación móvil para su correcto funcionamiento
Eagle	1	Herramienta para el diseño de la placa donde se montaran los sensores
Sistema Operativo Windows 10	3	Sistema operativo con los que deberán contar las computadoras para desarrollo

Tabla 2.7: Recursos de software.

Recurso	Cantidad	Habilidades y características
Ingenieros en Sistemas	3	Persona que cuente con habilidades de programación en aplicaciones móviles, construcción de circuitos, desarrollo de aplicaciones en c/c++, modelado y creación de reportes técnicos, trabajo en equipo y alta disponibilidad

Tabla 2.8: Recursos humanos.

2.5.3. Análisis de factibilidad económica

En este apartado se calcula el costo estimado de desarrollo del proyecto que será elaborado en un periodo de 10 meses y se hará un presupuesto de costos y gastos del proyecto detallado en las siguientes tablas.

Costos y gastos de recursos humanos del proyecto					
No	Puesto	Cantidad	Sueldo mensual	Sueldo para 10 meses	Total
1.-	Líder de proyecto / programador	3	\$15,000.00	\$150,000.00	\$450,000.00

Tabla 2.9: Costos y gastos de recursos humanos.

Costos y gastos de recursos materiales de hardware				
No	Concepto	Cantidad	Costo unitario	Costo total
1.-	Dispositivo móvil	1	\$7,999.00	\$7,999.00
2.-	Dispositivo programador para microcontrolador	1	\$420.00	\$420.00
3.-	Computadora portátil	3	\$13,146.00	\$39,438.00
4.-	Sensor de temperatura MLX9061	1	\$280.00	\$280.00
5.-	Sensor acelerómetro MPU-6050	1	\$90.00	\$90.00
6.-	Sensor frecuencia cardiaca MAX30100	1	\$460.00	\$460.00
7.-	Microcontrolador AT-Mega 328-PB	1	\$400.00	\$400.00
8.-	Módulo Wifi ESP8266B	1	\$120.00	\$120.00

Tabla 2.10: Costos y gastos de recursos materiales de hardware.

Costos y gastos de recursos materiales de software			
No	Concepto	Cantidad	Costo total
1.-	Microsoft Office	3	\$1,099.00
Totales			\$1,099.00

Tabla 2.11: Costos y gastos de recursos materiales de software.

Costos y gastos de recursos materiales del proyecto			
No	Concepto	Valor mes	Valor por 10 meses
1.-	Papelería	\$1,000.00	\$10,000.00
2.-	Otros	\$1,000.00	\$10,000.00
Totales		\$2,000.00	\$20,099.00

Tabla 2.12: Resumen de recursos materiales de proyecto.

2.6. Análisis de Riesgos

En esta sección hablaremos de los riesgos que pueden afectar el desarrollo del prototipo, la probabilidad que de estos ocurran, y el impacto que tienen en el prototipo. El análisis y la gestión de riesgos son una serie de pasos que nos permiten comprender y gestionar la incertidumbre que se tiene en el prototipo [?].

Comenzaremos definiendo lo que es un riesgo para poder identificarlos, un riesgo es un problema potencial que afecta al desarrollo del proyecto, este puede pasar o no.

Los pasos que realizaremos para analizar y gestionar los riesgos son los siguientes:

- Identificarlos.
- Evaluar la probabilidad de ocurrencia.
- Estimar el impacto que tendrían.
- Establecer un plan de contingencia para los riesgos de alto impacto.

Gastos generales del proyecto			
No	Concepto	Valor mes	Valor por 10 meses
1.-	Electricidad áreas comunes	\$500.00	\$5,000.00
2.-	Agua áreas comunes y oficinas	\$130.00	\$1,300.00
3.-	Servicio teléfono oficinas	\$200.00	\$2,000.00
4.-	Servicio internet oficinas	\$700.00	\$7,000.00
5.-	Servicio de hosting y dominio	\$146.99	\$1,499.90
6.-	Renta del lugar de trabajo ofi- cinal	\$5,000.00	\$50,000.00
7.-	Servicio de limpieza	\$2,500.00	\$25,000.00
Totales		\$9,176.99	\$91,769.90

Tabla 2.13: Resumen de recursos materiales de proyecto.

Los riesgos que se identificaron son los siguientes:

- R1: Mala organización con los integrantes del equipo.
- R2: El usuario no está capacitado para utilizar el producto.
- R3: Un integrante del equipo sufra alguna enfermedad grave.
- R4: Los sensores no se encuentren en óptimas condiciones a la hora de las pruebas.

Concepto	Mensual	En 10 meses
Nómina mensual	\$45,000.00	\$450,000.00
Recursos materiales de hard- ware	\$49,207.00	49,207.00
Recursos materiales de soft- ware	\$1,099.00	\$1,099.00
Recursos materiales	\$2,000.00	\$20,000.00
Gastos generales del proyecto	\$9,176.99	\$91,769.90
Totales	\$56,176.99	\$612,075.90

Tabla 2.14: Resumen de recursos materiales de proyecto.

- R5: La comunicación entre los sensores y el microcontrolador no sea correcta.
- R6: El módulo de Wifi no transmita bien los datos.
- R7: La comunicación entre la aplicación y hardware no son correctos.
- R8: El prototipo no se termine en el tiempo estimado.
- R9: El dispositivo móvil no cuenta con las características especificadas para el proyecto.
- R10: El usuario directo arruine la pulsera de sensores.
- R11: Se presente un inconveniente en el desarrollo por falta de conocimiento.
- R12: La alimentación suministrada por las pilas hacia los sensores no sea suficiente para realizar las pruebas mínimas.
- R13: El microcontrolador se arruine.
- R14: El prototipo no cumpla las expectativas del cliente.
- R15: Los sensores no se encuentre calibrados.

Una vez que se identificaron los riesgos entre el equipo de trabajo, lo siguiente es estimar la probabilidad de que ocurran, esta probabilidad se toma de los integrantes del equipo pues cada uno tiene en mente las actividades que se deben desarrollar, y los problemas que se pueden presentar. Además, que se identifican los riesgos de acuerdo, al tipo de riesgo y al nivel de impacto que tienen [?].

Tipo de riesgo

Riesgo de rendimiento (Rr): El grado de incertidumbre con el que el producto encontrará sus requisitos y se adecue para su empleo pretendido.

Riesgo de coste (Rc): El grado de incertidumbre que mantendrá el presupuesto del proyecto.

Riesgo de soporte (Rs): El grado de incertidumbre de la facilidad del software para corregirse, adaptarse y ser mejorado.

Riesgo de la planificación temporal (Rpt): El grado de incertidumbre con que se podrá mantener la planificación temporal y de que el producto se entregue a tiempo.

El impacto se considera de acuerdo a los siguientes valores:

1. Catastrófico.
2. Critico.
3. Marginal.
4. Despreciable.

Riesgo	Categoría	Probabilidad	Impacto	Plan de contingencia
R1	Rpt	20 %	2	Evaluar las actividades en equipo y asignar actividades faltantes, de acuerdo al cronograma
R2	Rr	30 %	3	Se realizarán manuales o guías que expliquen el funcionamiento y uso del prototipo
R3	Rpt	10 %	2	Se dividirá las actividades faltantes con los únicos integrantes del equipo
R4	Rs	50 %	3	Se realizarán pruebas mínimas antes de realizar las pruebas finales, se tendrán repuesto en el caso de que sea necesario cambiarlos
R5	Rs	30 %	1	Se realizarán pruebas entre cada sensor y el microcontrolador, para determinar la posible falla

R6	Rs	40 %	2	Se realizarán pruebas con el módulo de manera individual, y se observarán las posibles fallas que este pueda presentar, para realizar buenas prácticas
R7	Rs	40 %	1	Se analizará el hardware de manera individual, una vez que se determine si los resultados son los esperados, evaluaremos la aplicación de acuerdo módulos por los que pasan los datos
R8	Rpt	40 %	1	Se organizarán juntas, en las que se evaluara el avance del prototipo y las actividades faltantes, para determinar un plan de acción, para regularizar los tiempos con el cronograma
R9	Rs	20 %	2	Se indicará las tecnologías requeridas para el funcionamiento del prototipo
R10	Rr	10 %	2	Se pondrán en el manual de usuario, acciones que pongan en riesgo el funcionamiento del prototipo, con el fin de que se tomen en cuenta
R11	Rpt	30 %	1	Se realizarán investigaciones previas para dominar el tema. Se realizarán juntas con el fin de discutir los temas desconocidos, para después tomar cursos o talleres que nos permitan cubrir ese conocimiento

R12	Rr	30 %	4	Se realizarán pruebas una vez que se tenga implementado todo el prototipo, con el fin de analizar la corriente que esté consume, y determinar el arreglo de pilas que se debe utilizar
R13	Rr	10 %	2	Comprar varios repuestos para poder cambiarlos, además de analizar el manual para determinar buenas prácticas
R14	Rr	20 %	2	Se pensará en las dificultades del cliente indirecto, con el fin de reducir las molestias que pudiese presentar el prototipo
R15	Rr	10 %	4	Se implementará un estudio del usuario final con el fin de estudiar las variables, que pudiese presentar su condición actual, se considerará el factor de emisión su frecuencia cardíaca acorde a su edad

Tabla 2.15: Análisis de riesgos [?].

Una vez que se tienen los riesgos se evalúa el impacto y la probabilidad de cada riesgo, mediante la Tabla 2.XVI

En parte de las filas los riesgos se ordenan conforme a la probabilidad de ocurrencia y en las columnas se ordenan de acuerdo a su impacto, como resultado podemos ver los riesgos más peligrosos en la parte de rojo, y son los que tendremos que impedir o responder, para disminuir su impacto en el prototipo, mediante los planes de contingencia.

Planes de contingencia

En este apartado describiremos los planes de contingencia mediante una hoja de información, para ser tomados en cuenta en caso de que lleguen a ocurrir, y de esta manera eliminar el riesgo o en el peor de

	Impacto	Despreciable	Marginal	Critico	Catastrófico
Probabilidad		4	3	2	1
Raro	1	R15	R2,R9,R13	R1, R3, R10, R13,R14,	
Moderado	2	R12			R11, R5
Muy probable	3		R4	R6	R7,R8,
Seguro	4				

Tabla 2.16: Semáforo de riesgos [?].

los casos mitigarlo.

Hoja de información de riesgo			
ID: R1	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 20 %	Impacto: Critico
Descripción: Mala organización con los integrantes del equipo.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: No tener definido los temas que se deben desarrollar. ■ Subcondición 2: Repetición de información entre los integrantes del equipo, llegando a perder el tiempo de desarrollo. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se agendarán juntas semanales que permitan evaluar el avance del prototipo. 2. En las juntas se organizará el trabajo con forme al cronograma. 3. Si los procedimientos son de un alto grado de dificultad se atenderá entre el equipo hasta que se resuelva. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Realizar revisiones semanalmente del avance y actividades pendientes.			

Tabla 2.17: Tabla de datos de riesgo 1 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R2	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 30 %	Impacto: Critico
Descripción: El usuario no está capacitado para utilizar el producto.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: No se tiene información sobre el prototipo. ■ Subcondición 2: Se desconoce cómo utilizar el prototipo. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se realizará detalladamente un manual de usuario con el fin de explicar el funcionamiento del prototipo. 2. En el manual también indicara los límites del prototipo, y los alcances que este puede tener. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se realizarán manuales o guías de usuario enfocadas al usuario final, explicando el funcionamiento y alcances del prototipo.			

Tabla 2.18: Tabla de datos de riesgo 2 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R3	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 10 %	Impacto: Critico
Descripción: Un integrante del equipo sufra alguna enfermedad grave.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: Un integrante del equipo llegue a enfermarse por motivos del entorno. ■ Subcondición 2: Un integrante se enferme por motivos de estrés o cualquier motivo. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se analizará el avance del trabajo y los pendientes. 2. Se reasignarán las tareas que estén pendientes entre los integrantes restantes, con el fin de terminar en tiempo y forma. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se dividirá las actividades restantes entre los integrantes actuales del equipo.			

Tabla 2.19: Tabla de datos de riesgo 3 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R4	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 50 %	Impacto: Marginal
Descripción: Los sensores no se encuentren en óptimas condiciones a la hora de las pruebas.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Subcondición 1: Se presenta un corto circuito y se arruinan los sensores. ▪ Subcondición 2: Se utilizan de manera incorrecta los sensores, llegando a confundir los pines. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se comprarán repuestos de los sensores con el fin de tener un extra por si lleva a arruinarse alguno. 2. Se analizará el manual entre los integrantes del equipo, con el fin de tener más percepción de los errores y unificar el conocimiento entre el equipo. 3. Cuando se realicen pruebas se comprobará si la conexión es la correcta. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se realizarán pruebas mínimas antes de realizar las pruebas finales, se tendrán repuesto en el caso de que sea necesario cambiarlos.			

Tabla 2.20: Tabla de datos de riesgo 4 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R5	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 30 %	Impacto: Catastrófico
Descripción: La comunicación entre los sensores y el microcontrolador no sea correcta.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: El protocolo de comunicación no está bien elaborado. ■ Subcondición 2: Los datos no son entendibles entre el sensor y el microcontrolador. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se asignará tiempo para analizar el protocolo de comunicación. 2. Se estudiará el funcionamiento de la comunicación de los sensores. 3. Se realizarán prácticas con el fin de ir incrementando la complejidad de los datos, hasta llegar al objetivo, estudiando cada caso. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se realizarán pruebas entre cada sensor y el microcontrolador, para determinar la posible falla.			

Tabla 2.21: Tabla de datos de riesgo 5 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R6	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 40 %	Impacto: Critico
Descripción: El módulo de Wifi no transmite bien los datos.			
Refinamiento/contexto:			
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Subcondición 1: Los datos no son transmitidos por el módulo wifi. ▪ Subcondición 2: La configuración del módulo wifi no es correcto. 			
Reducción/supervisión:			
<ol style="list-style-type: none"> 1. Se asignará tiempo para analizar el protocolo de comunicación Wifi. 2. Se realizarán pruebas simples con el módulo Wifi, hasta llegar al objetivo. 3. Se realizarán prácticas con el fin de ir incrementando la complejidad, hasta llegar al objetivo, estudiando cada caso. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se realizarán pruebas con el módulo de manera individual, y se observarán las posibles fallas que este pueda presentar, para realizar buenas prácticas.			

Tabla 2.22: Tabla de datos de riesgo 6 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R7	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 40 %	Impacto: Catastrófico
Descripción: La comunicación entre la aplicación y hardware no son correctos.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: Los datos no se pueden mostrar en la aplicación móvil. ■ Subcondición 2: Se tienen caracteres extraños en la aplicación. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se investigará los protocolos de comunicación que sean compatibles entre el microcontrolador y el IDE de la aplicación, mediante librerías. 2. Una vez que se tengan los protocolos compatibles, se analizará la estructura de datos transmitida, para ser procesada. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se analizará el hardware de manera individual, una vez que se determine si los resultados son los esperados, evaluaremos la aplicación de acuerdo módulos por los que pasan los datos.			

Tabla 2.23: Tabla de datos de riesgo 7 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R8	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 40 %	Impacto: Catastrófico
Descripción: El prototipo no se termine en el tiempo estimado.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: Se presenta retrasos en actividades que se consideraban sencillas. ■ Subcondición 2: Se lleva más tiempo en las actividades que lo esperado. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se clasificará las actividades complejas de las sencillas, para poder atacarlas de acuerdo a su complejidad. 2. Una vez clasificadas se asignará a cada integrante a realizar las actividades, si las actividades son de desarrollo, se dividirá por módulos para elaborar cada módulo, reduciendo el grado de error y poder identificarlo. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se organizarán juntas, en las que se evaluara el avance del prototipo y las actividades faltantes, para determinar un plan de acción, para regularizar los tiempos con el cronograma.			

Tabla 2.24: Tabla de datos de riesgo 8 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R9	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 20 %	Impacto: Catastrófico
Descripción: El dispositivo móvil no cuenta con las características especificadas para el proyecto.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Subcondición 1: La aplicación móvil no está disponible para el dispositivo móvil. ▪ Subcondición 2: La versión del sistema operativo no es compatible con la aplicación. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se realizarán pruebas en distintos sistemas operativos de la misma familia. 2. Después de realizar las pruebas, se clasificará los sistemas operativos aceptables para el prototipo. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se indicarán las tecnologías requeridas para el funcionamiento del prototipo.			

Tabla 2.25: Tabla de datos de riesgo 9 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R10	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 10 %	Impacto: Critico
Descripción: El usuario directo arruine la pulsera de sensores.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: El usuario indirecto no tiene conocimiento de las actividades que ponen en riesgo el funcionamiento del prototipo. ■ Subcondición 2: Se olvida en que momentos utilizar el prototipo. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se estudiará las actividades que realizan las personas de la tercera edad con capacidades limitadas. 2. Se agrupará las actividades que no afecten el funcionamiento del prototipo y se indicaran en el manual. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se pondrán en el manual de usuario, acciones que pongan en riesgo el funcionamiento del prototipo, con el fin de que se tomen en cuenta.			

Tabla 2.26: Tabla de datos de riesgo 10 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R11	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 30 %	Impacto: Catastrófico
Descripción: Se presente un inconveniente en el desarrollo por falta de conocimiento.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: No se tiene conocimiento de cómo realizar dichas actividades. ■ Subcondición 2: En el desarrollo se presenta una etapa que no se consideró o planifico durante el análisis, por tal motivo se presentan errores en el desarrollo que se desconocen su causa. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se realizará una investigación previa para conocer los temas que se requieren para poder desarrollar el prototipo. 2. Se investigará los cursos, talleres y libros, que contengan este conocimiento. 3. Se enfocará el equipo en entender dicho conocimiento, mediante prácticas. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se organizarán juntas con el fin de discutir los temas desconocidos, para después tomar cursos o talleres que nos permitan cubrir ese conocimiento.			

Tabla 2.27: Tabla de datos de riesgo 11 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R12	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 30 %	Impacto: Despreciable
Descripción: La alimentación suministrada por las pilas hacia los sensores no sea suficiente para realizar las pruebas mínimas.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: La alimentación no permite llevar acabo las mediciones necesarias para el usuario. ■ Subcondición 2: La alimentación no cubre la demanda de corriente de los dispositivos. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se observará la corriente total consumida por los dispositivos electrónicos. 2. Determinar el arreglo de pilas que cubra la demanda. 3. Asignar una frecuencia de mediciones, para cambiar el estado de los sensores y microcontroladores a un modo ahorro de energía. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se realizarán pruebas una vez que se tenga implementado todo el prototipo, con el fin de analizar la corriente que esté consume, y determinar el arreglo de pilas que se debe utilizar.			

Tabla 2.28: Tabla de datos de riesgo 12 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R13	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 10 %	Impacto: Critico
Descripción: El microcontrolador se arruina.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: La temperatura soportada por el microcontrolador es sobrepasada y se arruina. ■ Subcondición 2: Se realizó una conexión externa de manera errónea. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Cada integrante se documentará mediante la hoja de especificación. 2. Se analizará el entorno en el que se realizan las pruebas, para determinar si es el apropiado. 3. Antes de alimentar los circuitos se observará si las conexiones externas son correctas. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Comprar varios repuestos para poder cambiarlos, además de analizar el manual para determinar buenas prácticas.			

Tabla 2.29: Tabla de datos de riesgo 13 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R14	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 20%	Impacto: Critico
Descripción: El prototipo no cumple las expectativas del cliente.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Subcondición 1: El prototipo no es confortable para el cliente. ▪ Subcondición 2: El cliente no está convencido de la solución que ofrece nuestro prototipo. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se tratará de realizar el prototipo lo más pequeño que se pueda. 2. Se analizará el diseño del prototipo con el fin de que no sea invasivo. 3. Se estudiarán las actividades del usuario indirecto para estimar el tamaño del accesorio que se debe desarrollar. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se pensará en las dificultades del cliente indirecto, con el fin de reducir las molestias que pudiese presentar el prototipo a la hora de ser usado.			

Tabla 2.30: Tabla de datos de riesgo 14 [?].

Hoja de información de riesgo			
ID: R15	Fecha: 25/Octubre/2016	Probabilidad: 10 %	Impacto: Critico
Descripción: Los sensores no se encuentre calibrados.			
Refinamiento/contexto: <ul style="list-style-type: none"> ■ Subcondición 1: Los sensores tienen un error en las mediciones. ■ Subcondición 2: Las mediciones no coinciden con el usuario. 			
Reducción/supervisión: <ol style="list-style-type: none"> 1. Se analiza al cliente para determinar las configuraciones. 2. Se asignan los parámetros iniciales para cada sensor. 			
Gestión/Plan de contingencia/acción: Se implementará un estudio del usuario final con el fin de estudiar las variables, que pudiese presentar su condición actual, se considerará el factor de emisión de su frecuencia cardíaca acorde a su edad.			

Tabla 2.31: Tabla de datos de riesgo 15 [?].

2.7. Análisis sensor de Temperatura

Este apartado pretende explicar los conceptos básicos empleados para entender las variables a medir, explicar el funcionamiento de los sensores y el motivo por el cual se decidió elegir cada sensor.

2.7.1. Definiciones de temperatura

- La temperatura es la magnitud física que indica que tan caliente o fría esta una sustancia u objeto con respecto a una escala que se toma como referencia.
- A nivel molecular la temperatura se define como la energía promedio que desprenden las moléculas que componen un objeto al estar el movimiento.

2.7.2. Sensores de temperatura

Este apartado pretende explicar cuáles son las características importantes para elegir un sensor de temperatura en el ámbito eléctrico, y por otro lado las cualidades de diseño del sensor que son aceptables para el prototipo.

Existe una gran diversidad de sensores de temperatura, esta diversidad depende mucho del uso que se le pretenda dar. Los sensores considerados una parte están diseñados para el uso médico, mientras que otros son utilizados en diferentes aplicaciones tanto industriales como agrícolas.

2.7.3. Definición de las características eléctricas

Las características eléctricas tomadas en cuenta en la selección de sensores son las siguientes:

- Exactitud: Es la diferencia entre la magnitud de salida y la magnitud teórica.
- Sensibilidad: Es la variación de magnitudes de salida, producidas por el sensor al percibir una magnitud de entrada.

- Campo de medida: Es el rango de valores de la magnitud, que puede percibir el sensor, el rango se encuentra entre el valor mínimo aceptable y el valor máximo aceptable.
- Resolución: Es el valor mínimo entre los valores que puede distinguir el sensor.
- Tiempo de respuesta: Es el tiempo que tarda el sensor al emitir la señal de salida, una vez que ha recibido la de entrada.

En la Tabla 2.32 se muestran algunos sensores que hay en el mercado, se eligieron de acuerdo al campo de medición, su sensibilidad, tiempo de respuestas, su salida y por último el precio.

Sensor	Tiempo de Respuesta	Salida	Resolución	Campo de medición	Precio
Amphenol MA100	En el aire 15s En agua 2.0s	Resistiva	1°C	0°C a 50°C	\$8.00
Amphenol MA200	En el aire 35s En agua 0.6s	Resistiva	1°C	0°C a 50°C	\$8.00
Amphenol MA300	En el aire 45s En agua 2s	Resistiva	1°C	0°C a 50°C	\$8.00
LM334	—	Corriente	1.04°C	0°C a 70°C	\$47.5
LM35	1s	Voltaje	10mv/°C	-55°C a 150°C	\$42.00
MLX90614	5ms	Voltaje	0.2°C	-70°C a 380°C	\$280.00

Tabla 2.32: Características de sensores de temperatura.

Analizando las propiedades eléctricas de los sensores elegimos el sensor MLX90614 por su sensibilidad de 0.2°C ya que para nuestro proyecto es necesario medir con una sensibilidad menor a 1°C, debido a que las vulnerabilidades se presentan al tener temperaturas que pasan en $\pm 0.2^\circ\text{C}$ el rango aceptable (36.5°C a 37.2°C), otra característica que

nos es importante es el tiempo de respuesta del sensor que es en el orden de los milisegundos, la comunicación es otro aspecto que se consideró, para poder comunicarlo con el microcontrolador, en este caso es I^2C , y por ultimo tenemos un precio aceptable y una alimentación estándar de 3v a 5v.

2.7.4. Sensor MLX90614

En este apartado explicaremos el funcionamiento del sensor de temperatura MLX90614 indicando el funcionamiento interno para medir la temperatura.

El sensor de temperatura MLX90614 es un sensor de temperatura infrarrojo, el cual capta la temperatura promedio de un lector infrarrojo que mide la energía desprendida por los objetos. Este sensor infrarrojo tiene una conexión en serie de dos termopares, una se encuentra dentro soporte del chip conectada con un sensor que mide la temperatura del chip, y la otra está colocada en una membrana delgada que está unida con el lector infrarrojo este absorbe la radiación de la membrana, ya sea caliente o fría [?].



Figura 2.3: Sensor de temperatura MLX9614 [?].

A continuación, explicaremos que es un termopar y cómo es que funciona, para poder entender cómo es que funciona en sensor MLX90614. Un termopar es una unión de dos metales distintos unidos en un extremo, cuando a la unión se le presenta una temperatura distinta a la temperatura de la unión se genera un voltaje muy pequeño (efecto Seebeck) del orden de los milivolts, este aumenta conforme la temperatura se incrementa (no es lineal), dependiendo del tipo de termopar existe una relación temperatura-voltaje.

Son utilizadas como sensores de temperatura, el principal incon-

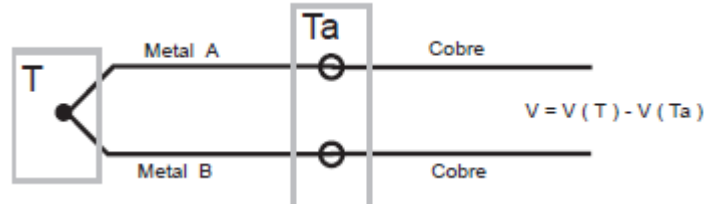


Figura 2.4: Esquema de un termopar (V es el voltaje total obtenido por un volmetro) [?].

veniente es la necesidad de compensar a cero, esto se debe a que, al tomar las lecturas en el otro extremo del termopar, se une con otro metal distinto (creando otro termopar) produciendo otro voltaje, el cual es proporcional a la temperatura del ambiente por lo que es necesario medir la temperatura en la unión donde se realiza la lectura, utilizando un sensor que obtenga la temperatura del ambiente. Las dos temperaturas se suman para crear la compensación y así obtener la temperatura real.

En la figura 2.4 se muestra los puntos de intersección entre los metales, los puntos en los que se obtiene diferentes temperaturas, siendo T la temperatura del objeto y T_a la temperatura del ambiente.

$V(T_a)$ es el voltaje obtenido por la unión del metal A y el cobre

De tal forma que se tienen tres uniones la unión del metal A y metal B, la unión del cobre con el metal B y la unión del metal A con el cobre. Teniendo la siguiente ecuación.

$$V_{Total} = V_{AB(T)} - V_{CuA(T_a)} - V_{CuB(T_a)} \quad (16)$$

$$V_{Total} = V_{AB(T)} - [V_{CuA(T_a)} - V_{CuB(T_a)}] \quad (17)$$

$$V_{Total} = V_{AB(T)} - V_{AB(T_a)} \quad (18)$$

$$V_{AB(T)} = V_{Total} - V_{AB(T_a)} \quad (19)$$

Posteriormente una vez que se tiene esta ecuación se busca en la tabla del termopar el voltaje $V_{AB(T_a)}$ de acuerdo a la temperatura ambiente, obteniendo el voltaje $V_{AB(T)}$ se puede saber la temperatura de

la unión AB, buscando en la tabla del termopar AB, que temperatura corresponde al voltaje $V_{AB(T)}$.

Una vez explicado el funcionamiento de un termopar podremos entender ¿Cómo es que mide la temperatura el sensor MLX90614? El sensor MLX90614 tiene internamente dos sensores para medir la temperatura, estos sensores están conectados por medio de un termopar, la primera unión es con el sensor infrarrojo (la membrana) y la segunda con un sensor que mide la temperatura del ambiente, para posteriormente calcular la compensación del termopar y calcular la temperatura del infrarrojo [?].

La señal emitida por el termopar responde a la siguiente ecuación:

$$V_{Ir(Ta,To)} = A * (To^4 - Ta^4) \quad (20)$$

Donde:

- $V_{Ir(Ta,To)}$ es el voltaje de respuesta del termopar.
- A es la sensibilidad total del infrarrojo.
- To es la temperatura obtenida por el infrarrojo.
- Ta es la temperatura del ambiente.

El principio de los sensores infrarrojos es la radiación infrarroja, está es la parte de la luz solar que se descompone al reflejar la luz solar a través de un prisma, la cual posee energía, teniendo relación con el espectro electromagnético.

La energía desprendida por la radiación del campo electromagnético se puede medir mediante una relación con las curvas emitidas por un cuerpo oscuro o negro (emisividad), mientras que los objetos con una temperatura por encima del cero absoluto irradian energía [?].

La cantidad de energía crece de manera proporcional a la cuarta potencia de la temperatura, es por ello que en la ecuación 2.20 las temperaturas $(To^4 - Ta^4)$, en cuanto a A es un factor de emisión que se obtuvo de la relación de las radiaciones que emite un cuerpo gris y un cuerpo negro a igual que la temperatura, estos cuerpos tienen el

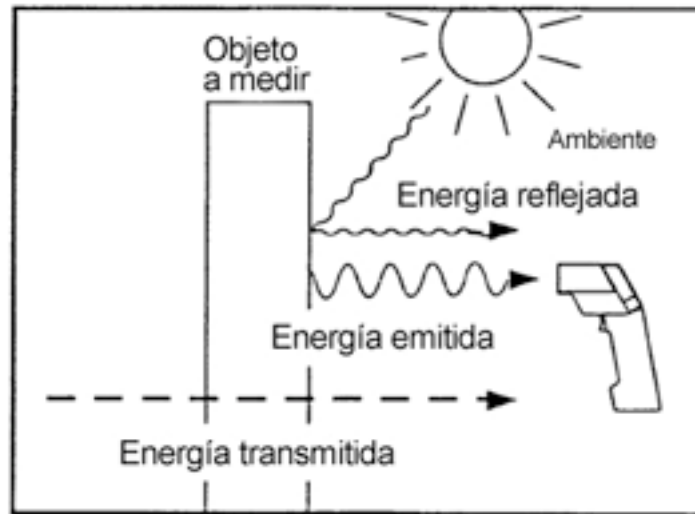


Figura 2.5: Factor de emisión [?].

mismo factor de emisión en todas las longitudes de onda, por el contrario un cuerpo diferente del gris y el negro cambia su factor de emisión con respecto a la longitud de onda.

La temperatura del sensor es necesaria para medir la temperatura del chip, una vez que mide la temperatura del objeto y el ambiente, se calcula la temperatura del chip, los cálculos se realizan por el DPS (Procesador de señal digital) produciendo salidas digitales lineales proporcionales a las temperaturas medidas.

Temperatura ambiente

El sensor calcula la temperatura mediante termopares y sensores de temperatura internos, todas las condiciones de los sensores y los datos procesados se manejan dentro del chip, mientras que las lecturas de la temperatura del sensor se encuentran en la memoria de acceso aleatorio (RAM) [?].

La resolución de la temperatura calculada es de 0.02°C debido a que el convertidor analógico digital (ADC) es de 17 bits, cada bit representa 0.02°C , el sensor está calibrado de fábrica con un rango de -40°C a

+125°C, el valor digital de la temperatura ambiente se encuentra en la RAM en la celda 0x06.

Los valores de las temperaturas se encuentran en un formato hexadecimal, la fórmula para obtener la temperatura ambiente en grados °K es la siguiente:

$$Ta = (Valor \text{ del registro } 0 \times 06)_{10} * 0.02 \quad (21)$$

- Ta es el valor de la temperatura ambiente en grados Kelvin.
- Es el valor del registro después de convertir de hexadecimal a decimal.
- 0.02 es el valor de cada bit.

Ejemplos:

Tenemos que el valor de la temperatura es 0x2DE4 y se desea saber la temperatura en grados Kelvin como Celsius.

- El primer paso es el convertir de hexadecimal a decimal el valor del registro.

Para convertir de hexadecimal a decimal se utiliza la base 16 y la base 10, multiplicamos cada dígito con el valor de la potencia base dieciséis que le corresponde, siendo el menos significativo el dígito de la derecha.

$$Valor \text{ digital} = 4 * 16^0 + 14 * 16^1 + 13 * 16^2 + 2 * 16^3 \quad (22)$$

$$Valor \text{ digital} = 4 + 224 + 3328 + 8192 \quad (23)$$

$$Valor \text{ digital} = 11748_{10} \quad (24)$$

El segundo paso es multiplicar la resolución obtenida por el valor digital, obteniendo la temperatura en grados Kelvin, para pasarlos a Celsius se resta 273.

$$Ta = 11748 * 0.02 \quad (25)$$

$$Ta = 234.96^\circ K \quad (26)$$

$$Ta = 234.96 - 273 \quad (27)$$

$$Ta = -38.04^\circ C \quad (28)$$

El valor mínimo de medición de la temperatura del ambiente es -38.2°C y el valor máximo medido es 125°C.

Temperatura Objeto

La temperatura del objeto se encuentra en la celda 0x07, se calcula de la misma manera que la del ambiente, el bit más significativo indica un error, al medir una temperatura que sobre pase los 382.19°C o en su valor hexadecimal 0x7FFF.

Para obtener las mediciones de temperatura, el sensor realiza cálculos, y el resultado lo obtiene lineal, estos pasos se realizan en el núcleo del sensor (en el chip), se ejecuta un programa de la memoria de solo lectura (ROM) antes de encender o de resetear, el chip inicia con los datos de calibración, durante esta fase se selecciona el número de sensor infrarrojo que se utilizará y se decide el rango de temperatura que tendrá en sensor, las rutinas de medición, compensación y la muestra de la temperatura lineal se corren dentro del término bucle [?].

El sensor de temperatura utiliza los siguientes filtros para acondicionar las lecturas de temperatura:

Filtro Pasa-banda

Un filtro pasa-banda permite pasar las frecuencias que están situadas en una determinada banda de frecuencia, es decir entre dos determinadas frecuencias y rechaza las frecuencias fuera de esa banda.

Filtros digitales

Un filtro digital se puede definir como un proceso computacional o algoritmo mediante el cual una señal digital es transformada en una segunda secuencia de muestras.

Respuesta impulsional

Es la relación de un filtro a un impulso que se envía a su entrada, la respuesta impulsional caracteriza a un filtro en el dominio temporal. El funcionamiento de un filtro digital consiste en sumar una señal de entrada a su salida o viceversa.

Filtros digital IR y IIR

El filtro IR (Respuesta impulsional finita) retarda ligeramente una copia de la señal de entrada (uno o varios periodos) y la suma a la señal de respuesta del filtro [?].

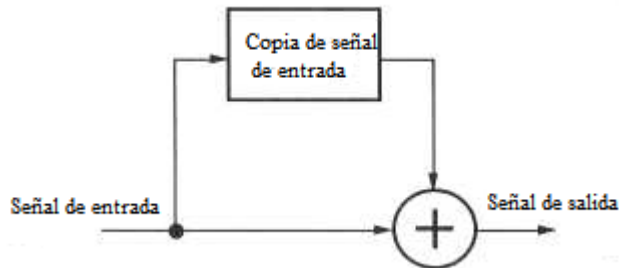


Figura 2.6: Principio filtro FIR [?].

El filtro digital IIR (Respuesta impulsional infinita) procesa una señal de entrada, la señal obtenida se combina con la de entrada.

Los filtros se pueden describir mediante ecuaciones que relacionan la señal de entrada con una señal de salida en el dominio digital. De ma-

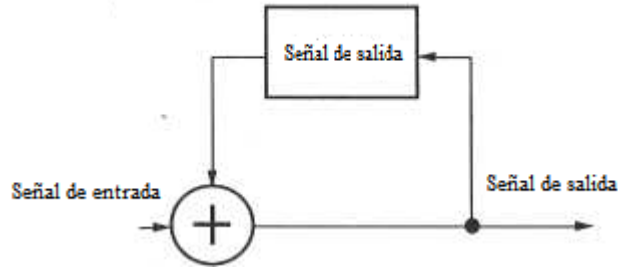


Figura 2.7: Principio filtro IIR [?].

nera que la salida del filtro se especifica como un resultado de sumas, restas y multiplicaciones de muestras de entradas actuales y anteriores.

Ecuación de los filtros digitales FIR

Se puede definir como la combinación lineal de muestras de la entrada presente o pasadas, se expresa de la siguiente forma:

$$y[n] = a_0 \cdot x[n] + a_1 \cdot x[n-1] + a_2 \cdot x[n-2] + \dots + a_N \cdot x[n-N] \quad (29)$$

Esta ecuación expresa que la muestra actual de la salida $y[n]$ es igual a la suma de las muestras de la entrada actual $x[n]$ multiplicada por el factor a_0 y de la muestra anterior $x[n-1]$ multiplicando por el factor a_1 , y de todas las muestras anteriores hasta el instante $[n - N]$ multiplicado por su correspondiente factor. Donde los factores modifican las características de la señal [?].

Señal digital:

$$x = \{1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, \dots\} \quad (30)$$

Señal de salida:

$$x = \{a_0, a_1, a_2, a_3, \dots, a_N, 0, 0, 0, \dots\} \quad (31)$$

Ecuación de filtro digital IIR

Los filtros IIR se distinguen de los filtros FIR por la presencia de una recursividad, la señal de salida del filtro retroalimenta el filtro, este método permite implementar filtros con respuesta más compleja y con menos datos, al retroalimentar la entrada la respuesta impulsional tiene una duración potencial infinita.

$$y[n] = a_0 \cdot x[n] + a_1 \cdot x[n-1] + a_2 \cdot x[n-2] + \dots + a_N \cdot x[n-N] - b_1 \cdot y[n-1] - b_2 \cdot y[n-2] - b_3 \cdot y[n-3] - \dots - b_M \cdot y[n-M]$$

Esta ecuación expresa que la salida es función de N+1 muestras de la entrada (actuales y N anteriores), así como de M muestras anteriores de salida.

Diferencia entre los filtros digitales

Los filtros FIR ofrecen en general una respuesta de fase más lineal y no entran jamás en oscilación, pero requieren de un gran número de muestras haciéndolos más caros computacionalmente, mientras que los filtros IIR son muy eficaces y pueden proporcionar pendientes de corte muy pronunciadas, pero tienden a entrar en resonancia[?].

Los procesos que se realizan en el sensor se dividen en 3 partes:

Desviación del infrarrojo

- Se mide la desviación con la FIR, fijando la longitud de la respuesta del filtro.
- Agrega al filtrado la IIR fijando su longitud, el resultado es almacenado dentro de la RAM en la variable (registro) IR_{os} .
- Se obtiene otra medida con FIR del filtro, fijando la longitud de la respuesta.
- Compensación de la desviación.

- Se agrega un proceso adicional programando la longitud IIR, el resultado se almacena dentro de la RAM en IR_G .
- Se calcula la compensación obtenida, el resultado se almacena dentro de la RAM en K_G .

Temperatura del Objeto

Estos son los procesos que realizan para obtener la temperatura del objeto, el sensor MLX90614 tiene dos sensores infrarrojos internos.

- Medición del sensor infrarrojo se programa la longitud FIR del filtro.
- Compensación de la desviación.
- Gana compensación.
- Se filtra, programando la longitud IIR del filtro, se almacena el resultado dentro de la RAM en la dirección 0x04 en $IR1_D$.
- El cálculo de la temperatura del objeto, se almacena en la dirección 0x07 en T_{02} .

El mismo procedimiento se realiza con el segundo sensor infrarrojo [?].

2.8. Análisis sensor Acelerómetro

En este apartado abordaremos el análisis del sensor acelerómetro que es ampliamente utilizado para detectar cuando una persona sufre una caída; de acuerdo a la investigación se deberán responder las siguientes preguntas: ¿cómo determinamos que una persona está cayendo?, ¿cuáles son los rangos en los que se establece que una persona sufrió una caída?, ¿cuáles son los motivos por los que se seleccionó el acelerómetro **MPU-6050**? y por último, ¿cuál es el funcionamiento y las características principales del acelerómetro **MPU-6050**?

2.8.1. Etapas de una caída

Una caída comprende 4 etapas, en las cuales se observa una aceleración diferente y las etapas críticas tienden a ser los rangos de evaluación para definir si se sufrió o no dicha acción. A continuación, se describen dichas etapas [?]:

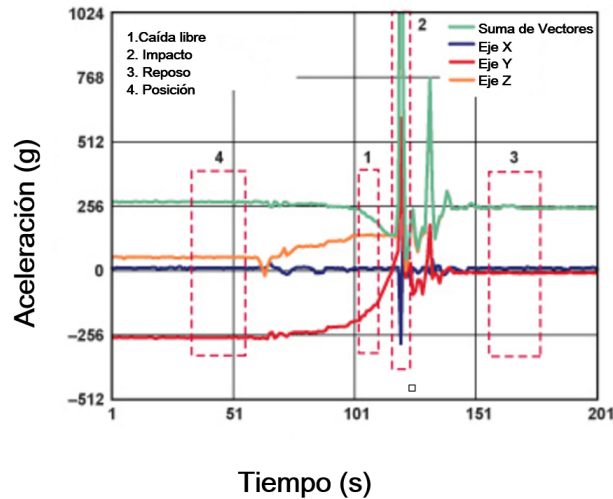


Figura 2.8: Gráfica 2.1 Puntos de interés en la señal que muestra: (a) posturas al sufrir una caída y (b) actividades cotidianas [?].

- **Caída libre:** Cuando una persona pierde el equilibrio se dirige hacia el suelo con un movimiento de caída libre y es justo donde

se da el primer cambio en la señal; en esta etapa se contempla el fenómeno de gravedad y la suma vectorial de la aceleración se reflejará menor que $1g$ y mayor que $0g$ ($1g > a > g$).

- **Impacto:** El cuerpo tendrá un choque con el suelo, pared u objeto, en esta etapa la señal tendrá un cambio significativo teniendo un pico muy elevado con valores en la aceleración de entre $2g$ y $12g$.
- **Reposo:** El cuerpo humano, después de caer y hacer impacto, no puede levantarse de inmediato; por lo que permanece en una posición inmóvil durante un período de tiempo (este puede ser corto o largo dependiendo de la gravedad de la caída).
- **Posición final:** Después de una caída, el cuerpo de la persona estará en una orientación diferente a la anterior, por lo que la aceleración estática en tres ejes será diferente de la situación inicial antes de la caída. Se hace un muestreo de la aceleración antes (muestreo inicial) y después (muestreo final) de la caída, se comparan los datos de muestreo y se evalúa; si la diferencia entre los datos de muestreo y supera un umbral de $0,7g$ se declara como caída.

2.8.2. Algoritmo basado en umbrales y orientación

Simplemente se basa en detectar las cuatro etapas de las caídas: caída libre, impacto, reposo y posición final. Se describirá el siguiente algoritmo el cual se abordará en este proyecto para detectar las caídas.

1. Un acelerómetro registra que una persona en reposo tiene de $1g$ (gravedad de la Tierra) de aceleración y durante la caída libre dicha aceleración tiende a $0g$. Cuando una persona comienza a caer, la aceleración disminuye de $1g$ a $0,5g$ aproximadamente (nunca se logra caída libre perfecta).
2. Tras el impacto con el suelo, se mide un alto y bajo aumento en la aceleración, lo cual nos da un pico muy largo.
3. En el umbral, se utiliza la longitud del vector de aceleración, ignorando la dirección de la aceleración. En el lapso de un segundo

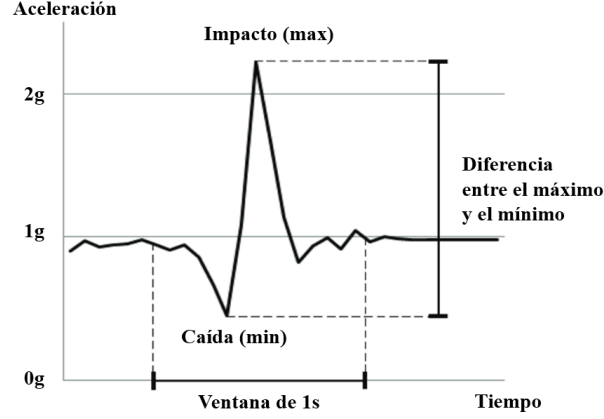


Figura 2.9: Gráfica 2.2 Patrón de la aceleración durante una caída [?].

se mide la aceleración máxima y mínima, si la diferencia entre estas aceleraciones: máxima y mínima es mayor de $1g$ y la máxima se produce después de la mínima, se declara que se ha producido una caída.

4. Sea z el eje apuntando hacia abajo cuando la persona está de pie en posición vertical. El ángulo entre el vector de aceleración y el eje z , indica la orientación de la persona, y se calcula mediante la siguiente fórmula:

$$\cos\varphi \equiv \frac{\alpha_z}{\sqrt{\alpha_x^2 + \alpha_y^2 + \alpha_z^2}} \quad (32)$$

Puesto que cada persona tiene su postura característica y el acelerómetro puede no siempre ser usado exactamente de la misma manera, la orientación promedio de cada persona durante 15 segundos de caminar se mide como φ_0 . Posteriormente, cuando se mide una nueva orientación φ , se normaliza como sigue: $\varphi_{norm} = \varphi - \varphi_0$. Una persona es considerada orientada hacia arriba, si $-30^\circ < \varphi_{norm} < 30^\circ$. Por lo cual, si se ha detectado una aceleración que supera el umbral como se ha descrito anteriormente, y la orientación de la persona durante 10 segundos no es en posición vertical, se declara que se ha producido una caída [?].

2.8.3. Selección y tabla comparativa de acelerómetros

El acelerómetro seleccionado fue el MPU-6050, de acuerdo a la investigación en la tabla comparativa, esto fue porque incluye un giroscopio, su tipo de interfaz es digital I²C, el costo es promedio comparado con los demás, además de tener un diseño para el bajo consumo de energía, de estas características podemos resaltar que es ampliamente usado en: teléfonos inteligentes, tabletas y sensores portátiles.

2.8.4. Características, especificaciones y funcionamiento interno del acelerómetro MPU-6050

El acelerómetro MPU-6050 cuenta con un acelerómetro y un giroscopio internos, este dispositivo es altamente usado en aplicaciones basadas en video, estabilización de imágenes, seguridad en autenticación, reconocimiento de gestos, control de movimiento, sensores para la salud, sensores para condición física, sensores para deporte y juguetes. En el siguiente apartado se mostrarán las características, diagrama a bloques y la descripción con las que cuenta dicho dispositivo.

■ Características

En la tabla 2.34 se marcarán las características principales para el dispositivo.

Tabla comparativa de acelerómetros				
Modelo	MPU-6050	ADXL345	MMA8451Q	LIS331HH
Fabricante	Inven Sense	Analog De- vices	Freescall	ST Micro- electronics
Salida	Digital 8 bits	Digital de 12 bits	Digital 13 bits	Digital 16 bits
Interfaz de comu- nicación	I2C	SPI, I2C	I2C	I2C
Rango de medi- ción	$\pm 2g$, $\pm 4g$, $\pm 8g$, $\pm 16g$	± 16	$+/- 8g$	$+/- 24g$
Dimensión	4mm x 4mm x 0.9mm	3mm x 5mm x 1mm	3mm x 5mm x 1mm	3mm x 5mm x 1mm
Ejes	3	3	3	3
Precisión	1mg/LSB	4 mg/LSB	0.98 g/LSB	3 mg/LSB (a $+/-12g$)
Alimentación	2.375V a 3.46V	2V a 3.6V	1.95V a 3.6V	2.16V a 3.6V
Corriente Máxi- ma	-	40uA	165uA	10uA
Características adicionales	Incluye gi- roscopio	-	-	-
Frecuencia de muestreo	Hasta 400kHz	Hasta 3200 Hz	Hasta 800 Hz	Hasta 1 KHz
Rango de tempe- ratura	-40°C a +85°C	-40°C a +85°C	-40°C a +85°C	-40°C a +85°C
Calibración	Programable	De Fábrica	De Fábrica	De Fábrica
Montaje superfi- cial	si	si	si	si
Costo	\$3.99	\$6.93	\$2.16	\$5.97

Tabla 2.33: Escenarios y posturas en los que el acelerómetro realizará muestreo.

Acelerómetro	Giroscopio	Adicionales
Salida digital de 3 ejes: X, Y y Z, con un rango de escala programable por el usuario de: $\pm 2g$, $\pm 4g$, $\pm 8g$ y $\pm 16g$.	Salida digital de 3 ejes: X, Y y Z, con un rango de escala programable por el usuario de ± 250 , ± 500 , $\pm 1,000$ y $\pm 2,000g/seg$.	Procesador digital de movimiento (DMP)
Convertidores analógico digital (ADC) de 16 bits permiten el muestreo simultáneo.	Convertidores analógico digital (ADC) de 16 bits que permiten el muestreo simultáneo.	Auxiliar bus I2C maestro para leer los datos de los sensores externos.
Baja potencia de: $10\mu A$ en 1.25Hz, $20\mu A$ a 5Hz, 20Hz a 60mA, $110\mu A$ a 40Hz.	La baja frecuencia mejora el rendimiento y disminuye de ruido.	Rango de tensión de alimentación VDD 2.375V-3.46V.
Detección de orientación y señalización.	Estabilidad de la polarización y sensibilidad a la temperatura mejorada reduce la necesidad de calibración del usuario.	Tensión de referencia VLOGIC flexible soporta múltiples voltajes de interfaz I2C.
Detección de Toque.	Filtro de paso bajo y paso alto digitalmente programables.	Un búfer de 1024 bytes FIFO reduce el consumo de energía al permitir que el procesador principal para lea los datos en ráfagas y luego entra en un modo de baja potencia para que la MPU recoja más datos.
Corriente de operación $500\mu A$.	Corriente de operación 3.6mA.	Salida digital del sensor de temperatura.
-	Corriente de espera $5\mu A$.	-
Interrupciones programables por el usuario.	Factor de escala de sensibilidad calibrado de fábrica.	-
Autocomprobación del usuario.	Autocomprobación del usuario.	-

Tabla 2.34: Características principales del sensor acelerómetro MPU-6050.

■ Diagrama a bloques

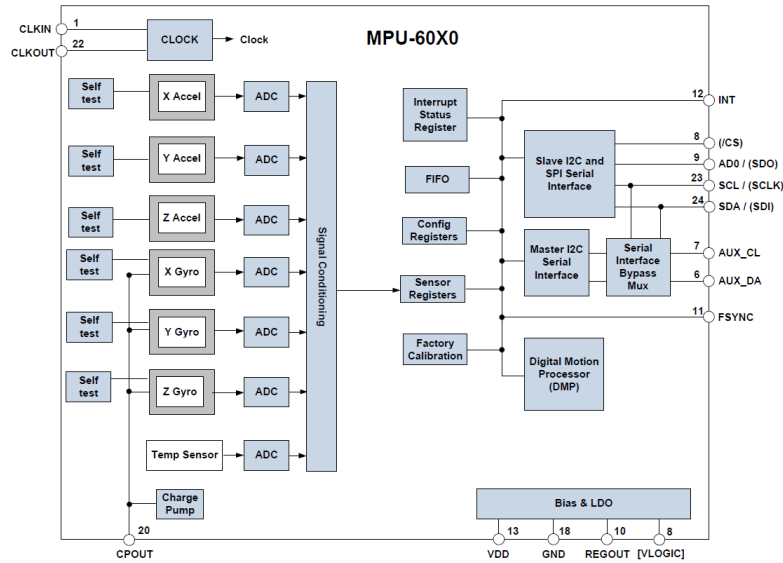


Figura 2.10: Diagrama a bloques del acelerómetro MPU-6050.

En el siguiente diagrama a bloques que se muestra en la figura 2.10, podemos observar los módulos de los que está compuesto el acelerómetro MPU-6050. Este dispositivo comprende 6 ejes, 3 del acelerómetro y 3 del giroscopio; 6 convertidores analógicos a digital (ADC) de 16 bits, de igual manera 3 para el acelerómetro y 3 para el giroscopio; un procesador digital de movimiento (DMP), un bus de interfaz dedicado I^2C a 400kHz y un sensor de temperatura. Además de los bloques anteriores podemos resaltar que maneja circuitería CMOS, sus medidas son: 4x4x0.9mm, lo cual permite más rendimiento y menos ruido además de un costo mucho más bajo.

2.9. Análisis sensor de Pulso Cardíaco

Para comprender mejor el concepto de frecuencia cardíaca, empezaremos por precisar su definición posteriormente daremos paso a explicar las causas que afectan y los diferentes métodos de medición. Sin embargo, también es importante mencionar que a medida que se envejece, el deterioro fisiológico normal y la presencia de enfermedades, disminuye progresivamente la capacidad funcional.

La frecuencia cardíaca (FC), se define como el número de contracciones ventriculares efectuadas por el corazón, medida generalmente en latidos por minuto ($lat \bullet min^{-1}$) o pulsaciones por minuto (ppm), de tal forma que el pulso puede ser palpable en cualquier arteria [?].

El pulso es uno de los parámetros que representa la expresión periférica de la actividad del corazón. En el adulto, la frecuencia cardíaca (pulso) normal oscila entre 60 y 100 por minuto, menos de 60 se considera bradicardia la cual es extrema si el valor es inferior a 30 por minuto, más de 100 pulsaciones se considera taquicardia y es severa si sobrepasa los 170 por minuto, la severidad está determinada porque las cifras que sobrepasan estos rangos, casi siempre se asocian a síntomas de bajo gasto cardíaco (hipotensión, mareos, síncope, etc.) [?].

En las tablas 2.35, 2.36 y 2.37, se muestran los valores normales de la frecuencia cardíaca en reposo clasificados por edades y sexo.

Clasificación	Mujeres	Hombres
Excelente	≤ 53	≤ 56
Bueno	60 – 64	64 – 57
Promedio	65 – 61	71 – 65
Pobre	75 – 66	79 – 72
Muy Pobre	≥ 76	≥ 80

Tabla 2.35: Escala de clasificación para la frecuencia cardíaca en reposo de mujeres y hombres (latidos por minuto) [?]

2.9.1. Etapas de una caída