











Informe de Residencias Profesionales Ingeniería Mecatrónica

### Título del proyecto

Presentado por:

Nombre del estudiante

Matricula:

XXXXXXX

Empresa:

Nombre de la empresa

Asesor interno:

Nombre con grado académico

Asesor externo:

Nombre con grado académico

Huichapan, Hidalgo, México.

Diciembre 2022





























































# Agradecimientos

En este apartado se pondrán los agradecimientos a las personas físicas y/o morales que los apoyaron durante su formación como ingenieros.

































































## Resumen

En español

Abstract

English































## Contenido

Co	ontenido	Ι
Li	sta de figuras	III
Li	sta de tablas	V
1.	Introducción	1
	1.1. Planteamiento del problema	1
	1.2. Justificación del problema	1
	1.3. Hipótesis o solución propuesta	1
	1.4. Objetivos	1
	1.4.1. Objetivo general	1
	1.4.2. Objetivos específicos	1
	1.5. Metas	2
	1.6. Entregables	2
2.	Antecedentes y Marco Teórico	3
	2.1. Antecedentes	3
	2.2. Marco Teórico	3
3.	Desarrollo metodológico	5
4.	Resultados y análisis	7
5.	Conclusiones y prospectivas	9
	5.1. Conclusiones	9
	5.2. Recomendaciones	9
	5.3. Experiencia profesional adquirida	9
	5.4. Competencias desarrollas y/o aplicadas	9































#### Contenido

Referencias							
Actividades complementarias al proyecto	13						
A.1. Mantenimiento de	. 13						
A.2. Reparación de	. 13						
A.3. sección 1	. 13						
Códigos, planos, maquinados, entre otros	15						
B.1. Códigos tablas	. 15						

Instituto Tecnológico Superior de Huichapan

 $Nombre\ del\ estudiante$ 

















Π

















# Lista de figuras































































## Lista de tablas

B.1.	Operadores relacionales																																					1	
------	-------------------------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	---	--































































## Glosario

### $\mathbf{A}$

### Adquisición

Consiste en la toma de muestras del mundo real (sistema analógico) para generar datos que puedan ser manipulados por un ordenador u otras electrónicas (sistema digital). 1

 $\mathbf{C}$ 

### Control

Conjunto de mandos o botones que regulan el funcionamiento de una máquina, aparato o sistema: los controles del avión. 1

Ι

### Instrumentación

Grupo de elementos que sirven para medir, convertir, transmitir, controlar o registrar variables de un proceso con el fin de optimizar los recursos utilizados en éste. 1





























































## Acrónimos

 $\mathbf{G}$ 

GSM

Global System Mobile. 1

 ${f L}$ 

 $\mathbf{L}\mathbf{A}$ 

Lazo abierto. 1

LC

Lazo cerrado. 1





























































### Capítulo 1

## Introducción

Texto introductorio

Global System Mobile (GSM) instrumentacións Lazo abierto (LA) sdfsdf Lazo cerrado (LC) adquisición control

Planteamiento del problema 1.1.

[1]

- Justificación del problema 1.2.
- 1.3. Hipótesis o solución propuesta
- **Objetivos** 1.4.
- 1.4.1. Objetivo general
- 1.4.2. Objetivos específicos

Redactar mínimo tres

1































Capítulo 1. Introducción

- 1.5. Metas
- 1.6. Entregables

Instituto Tecnológico Superior de Huichapan

2

 $Nombre\ del\ estudiante$ 































### Capítulo 2

## Antecedentes y Marco Teórico

Texto introductorio

#### 2.1. Antecedentes

Libros, congresos, artículos, etc. Patentes, nuevas tecnologías.

#### 2.2. Marco Teórico































































## Capítulo 3

# Desarrollo metodológico

Texto introductorio al desarrollo, aquí se describen las actividades realizadas a lo largo de las residencias.



























































### Capítulo 4

## Resultados y análisis

Resultados, planos, gráficas, prototipos, manuales, programas, análisis estadísticos, modelos matemáticos, simulaciones, normativaes, regulaciones y restricciones, entre otros. Solo para proyectos que por su naturaleza lo requieran: estudio de mercado, estudio técnico y estudio económico.\*\*





























































## Capítulo 5

## Conclusiones y prospectivas

Texto introductorio

- Conclusiones 5.1.
- 5.2. Recomendaciones
- 5.3. Experiencia profesional adquirida
- Competencias desarrollas y/o aplicadas 5.4.





























































## Referencias

[1] Martin Gibbons. andavr - avr tools for android, 2012.





























































### Anexo A

## Actividades complementarias al proyecto

- Mantenimiento de ... A.1.
- A.2. Reparación de ...
- A.3. sección 1

Información importante para el lector pero que no es relevante para el marco teórico. Incluir una imagen.





























































### Anexo B

# Códigos, planos, maquinados, entre otros

#### Códigos tablas B.1.

Incluir una tabla.

Tabla B.1: Operadores relacionales

Operador	nombre	ejemplo	significado
<	menor que	a <b< td=""><td>a es menor que b</td></b<>	a es menor que b
>	mayor que	a>b	a es mayor que b
==	igual a	a==b	a es igual a b
!=	no igual a	a!=b	a no es igual a b
<=	menor que o igual a	a <= 5	a es menor que o igual a b
>=	mayor que o igual a	a>=b	a es menor que o igual a b

Código B.1: Firmware para Arduino de la prueba de integración de módulos externos.

```
#include < SPI.h >
  #include < Expander 32.h >
  #include < SpiMotors V4.h>
  #include < MCP23S17.h>
  #include < MCP3208.h>
  #include < AD8804.h>
  SpiMotorsV4 motor(11);
  MCP in(0,9);
10 MCP out (0,32);
11 MCP3208 adc(15);
12 AD8804 dac(26);
13
```































#### Anexo B. Códigos, planos, maquinados, entre otros

```
void setup(){
14
    Slave.begin (40,41);
15
    motor.setQEI(MODE_X4_RESET_ON_MATCH, VELOCITY_PULSE_DIV_1,DIV_BY_1,4800);
16
17
    out.pinMode(5,LOW);
    out.pinMode(6,LOW);
18
    out.pinMode(7,LOW);
19
    out.pinMode(8,LOW);
20
    out.digitalWrite(5,LOW);
21
    out.digitalWrite(7,LOW);
22
    in.pinMode(13, HIGH);
23
24
    in.pinMode(16, HIGH);
25
    Serial.begin(9600);
26
27
  boolean state=false;
28
  float speed = 0;
29
  float temp = 0;
30
31
  void loop(){
    state=!state;
32
    digitalWrite(13, state);
33
    out.digitalWrite(8, state);
34
    speed = motor.getSpeed();
35
    temp = adc.analogRead(CHO)* 0.122100122;
36
37
    if (in.digitalRead(13)){
38
       dac.analogWrite(A1,230);
       dac.analogWrite(A2,120);
39
       dac.analogWrite(A3,150);
40
       out.digitalWrite(6,HIGH);
41
      Serial.print("temp= ");
42
      Serial.print(temp);
43
44
      Serial.print(" C\t");
       Serial.print("speed= ");
45
       Serial.print(speed);
46
       Serial.println("\t");
47
    }else if (in.digitalRead(16)){
48
       out.digitalWrite(6,LOW);
49
50
       dac.analogWrite(A1,0);
51
       dac.analogWrite(A2,0);
       dac.analogWrite(A3,255);
52
    }else {
53
      out.digitalWrite(6,LOW);
54
       dac.analogWrite(A1,160);
55
       dac.analogWrite(A2,120);
56
57
       dac.analogWrite(A3,255);
58
    }
  }
59
```

Instituto Tecnológico Superior de Huichapan

16

Nombre del estudiante



















