Mini Curso: Fundamentos de la Mecatronica (Teoria Base desde Cero)

Video 08: Modulo: Control Automatico PID Intuitivo, Telemetria Serial y Seguridad (Control en Lazo Cerrado e Integracion)

1. SINTESIS TECNICA Y APUNTES CLAVE DE INGENIERIA

* Control On-Off con histeresis frente a las tres acciones del control continuo PID.
* Separacion entre bus de potencia y bus logico unidos por referencia comun GND.
* Seguridad funcional: paro de emergencia por hardware, finales de carrera y telemetria.

2. ARQUITECTURA DE HARDWARE Y PROTOCOLO DE LABORATORIO

Paso 1: Verificar alimentacion electrica, tierra comun (GND) y niveles logicos antes de energizar.

Paso 2: Montar el esquema segun los planos de alta resolucion incluidos en el paquete .ZIP.

Paso 3: Compilar y cargar el firmware determinista (.ino) y ejecutar el script de supervision (.py).

Paso 4: Registrar las mediciones experimentales y validar el funcionamiento sin bloqueos.

3. CODIGO FUENTE DE REFERENCIA (C++ / PYTHON)

```
// ================================================================================
// CURSO: Mini Curso: Fundamentos de la Mecatronica (Teoria Base desde Cero)
// VIDEO 08: Modulo: Control Automatico PID Intuitivo, Telemetria Serial y Seguridad
// ================================================================================
#include <Arduino.h>

const unsigned long INTERVALO_MUESTREO_MS = 20;
unsigned long tUltimoMuestreo = 0;

void setup() {
  Serial.begin(115200);
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

void loop() {
  unsigned long ahora = millis();
  if (ahora - tUltimoMuestreo >= INTERVALO_MUESTREO_MS) {
    tUltimoMuestreo = ahora;
    int lecturaAdc = analogRead(A0);
    float voltios = (lecturaAdc * 5.0f) / 1024.0f;
    Serial.print("{\"video\":\"08\",\"v_in\":");
    Serial.print(voltios, 3);
    Serial.println("}");
  }
}
```