

Meal Time

DATOS PERSONALES:

Iago López Casas
Nerea Lozano Villar
IES de Soutomaioir

RESUMEN DEL PROYECTO

El proyecto consiste en un comedero de perros modificado con un servo y conectado a una raspberry pi para poder mediante una página web desarrollada por nosotros poder gestionar la hora a la que tu mascota come desde cualquier lugar del mundo.

INTRODUCCIÓN

Los sistemas de control son muy importantes hoy en día (ejemplos como arduino, stm32, o en este caso raspberry pi). Estos permiten automatizar procesos manuales, son ampliamente utilizados en industria, domótica, etc. En este caso automatizamos la alimentación de nuestra mascota mediante un web.ec

PROPÓSITO DEL TRABAJO: El propósito es crear un proyecto que permita dar de comer a tu mascota incluso cuando no estés en casa.

MATERIAL Y MÉTODOS

Para este proyecto se ha modificado un comedero de [amazon basic](#) colocando un servo con una barrera la cual gestiona el paso de la comida. Esto se controla desde una [raspberry pi 3](#), esta ejecuta un servidor desarrollado en Flask el cual permite gestionar las horas de comida.

Además, para el acceso general desde internet se usa [ngrok](#) el cual permite crear un dominio gratuito que redireccione a un servidor local. En materia de ciberseguridad se usa bcrypt para las contraseñas (recomendado por NIST CSF y ISO 27001) y se usa cifrado https (tls) gracias a ngrok.

Visita el código en mi [perfil de github](#).

CONCLUSIONES

Este proyecto permitió aprender sobre automatismos, programación web (Flask) y sobre gestión de procesos del sistema operativo (systemctl en linux). Además, nos permitió crear un producto con utilidad real para gestionar más eficiente la alimentación de tus mascotas y evitar que coman de más o de menos.

BIBLIOGRAFÍA

Código github: <https://github.com/yafriedev/meal-time>