

**VOLÚMEN 8
NÚMERO 3
SEPTIEMBRE 2019**



La Mecatrónica en México

**Editada por:
Juan Manuel Ramos Arreguín
José Emilio Vargas Soto**

ISSN: 2448-7031



La Mecatrónica en México

Comité Editorial de la Revista

Diseño Gráfico

Mónica Vázquez Guerrero
Kikey Stephanie Méndez Sánchez
Alejandra Miguel Vargas Mandujano

Vinculación

Luis Alberto Aguilar Bautista
Luis Antonio Salazar Licea
Miguel Ángel Bacilio Rodríguez

Revisión de Formato

Rodrigo Escobar Díaz-Guerrero
Conrado Vargas Cabrera
Alejandro de León Cuevas
Ángel Juárez Buenrostro

Soporte Técnico

Gonzalo Elías Blanco Silva
Carlos Alberto Ramos Arreguín
Juan Carlos Moya Morales

© DERECHOS DE AUTOR Y DERECHOS CONEXOS. La Mecatrónica en México, Año 8, No.3, Septiembre-Diciembre 2019, es una publicación cuatrimestral editada por la Asociación Mexicana de Mecatrónica A. C., Calle Fonología No. 116, Col. Tecnológico C.P. 76158, Querétaro Qro. Tel. (01- 442) 224 0257. www.mecamex.net/revistas/LMEM/, Editores responsables: Juan Manuel Ramos Arreguín y José Emilio Vargas Soto. Reserva de Derechos al Uso Exclusivo en trámite, ISSN: 2448-7031. Responsables de la última actualización de este número: Juan Manuel Ramos Arreguín y José Emilio Vargas Soto. Este número se terminó de imprimir el 21 Septiembre del 2019. Las opiniones expresadas por los autores de los artículos no reflejan la postura de la Asociación Mexicana de Mecatrónica A.C. Esta revista es una publicación de acceso abierto, distribuido bajo los términos de la Asociación Mexicana de Mecatrónica A. C., la cual permite el uso, distribución y reproducción sin restricciones por cualquier medio, siempre y cuando los trabajos estén apropiadamente citados, respetando la autoría y el derecho de autor de las personas que realizaron los artículos.

PROLOGO

Estimado lector,

Tengo a bien presentarle el tercer número de la revista *La Mecatrónica en México*, en su edición del 2019. En ésta ocasión se presentan tres interesantes artículos que espero sean de su interés. Reconozco y aprecio el importante trabajo de nuestro comité técnico de revisores, así como del comité editorial, gracias a quienes colaboran con la revista, ésta se encuentra en constante mejora para aumentar su calidad en contenidos.

El primer artículo nos permite conocer un interesante trabajo de colegas del Instituto Tecnológico de Estudios Superiores de Zamora, quienes muestran el desarrollo un control de navegación para el Cuadricoptero Parrot AR Drone 2.0 el cual pueda ser utilizado para la integración de tecnologías, tales como mediciones de variables físicas.

El segundo artículo, desarrollado en conjunto entre colegas del Instituto Tecnológico Superior de Huichapan y del Instituto Tecnológico de Tlalnepantla, aborda el desarrollo de un *sistema para la identificación de los parámetros que describen la función de transferencia de un motor de corriente directa. Se muestra la integración de software y hardware, así como los resultados obtenidos en la estimación de la función de transferencia para dos motores de CD.*

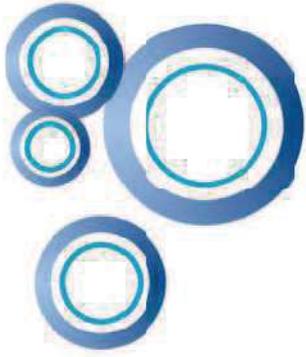
Finalmente, el tercer artículo realizado por colegas del Instituto Tecnológico José Mario Molina Pasquel y Henríquez, en la Unidad Académica de Puerto Vallarta nos describe la forma en como se desarrolló *el control de movimiento, velocidad y la posición de una silla de rueda siguiendo trayectorias definidas en un entorno controlado, usando modelos matemáticos y técnicas de control, además de implementar una interfaz de comunicación para su manejo y monitoreo en tiempo real con ayuda de la instrumentación de sensores y actuadores, contando con dos modalidades de manejo el manual y automático.*

Como es costumbre, deseo invitar a los lectores a presentar trabajos con el propósito de seguir promoviendo los avances y el conocimiento en la mecatrónica y áreas afines. Estoy convencido que esta es una forma de contribuir en nuestra sociedad para mejorar las condiciones de vida mediante el mejoramiento de productos, procesos y servicios.

Dr. José Emilio Vargas Soto
Fundador
Asociación Mexicana de Mecatrónica A.C.

ÍNDICE

<i>Integración de tecnologías en el control de navegación para el Cuadricóptero Parrot AR Drone 2.0</i>	103
Méndez Navarro Alejandro, Rodríguez Hernández José Jorge, Villalobos Guerra Arnoldo Ulises y Jorge Hugo Ávalos García.	
<i>Sistema de identificación paramétrica para motores de corriente directa</i>	115
Hernández Paredes José Miguel, Muñoz Barrón Benigno y Rodríguez Abreo Omar.	
<i>Sistema de navegación para un vehículo eléctrico para discapacitados</i>	131
Delgado Arcega Rodrigo Oliver, Robles Julio Cesar, Gómez Becerra Fabio Abel y Arjona Ulloa Ma de Jesús.	



INSTRUCCIONES PARA LOS AUTORES

1. De la página www.mecamex.net/revistas/LMEM descargar el formato oficial de la revista.
2. Enviarlo a la dirección electrónica: vinculacion_revista@mecamex.net
3. Recibirá un correo de confirmación de recepción, así como un tiempo estimado de respuesta.
4. La publicación de la revista es cuatrimestral, y el momento de la publicación una vez aceptado el artículo, la publicación dependerá de la disponibilidad del siguiente número.

