

NOTA DE REDACCIÓN

Desde la Redacción

RIAI se ha convertido, en el ámbito de habla hispana, en una referencia clara en la comunidad científica de la automatización, el control de procesos, la robótica, los sistemas informáticos de tiempo real y temáticas afines. Buena prueba de ello son, por una parte, las estadísticas de acceso electrónico a la versión que, de forma libre, se presenta en la web (<http://riai.isa.upv.es/>) y la demanda de ejemplares que desde muchos países hispanoamericanos recibimos. Por otra parte, el aumento del número de trabajos que recibimos para su evaluación y publicación, lo que ha influido en el aumento del número de páginas de cada número de la revista y la formalización de la colaboración de varias asociaciones nacionales profesionales.

En este sentido es de resaltar que, desde este número, se incorpora a esta iniciativa la Asociación Argentina de Control Automático (AADECA). Desde aquí expresamos nuestra satisfacción y mejores deseos de colaboración. Es justo decir que esta colaboración ya se inició, de manera informal, con la participación de autores y revisores argentinos, como puede constatarse en los números anteriores. Esperamos que esta colaboración formal se traduzca en una mayor participación de la comunidad argentina en RIAI y de RIAI en los eventos argentinos especializados.

Las asociaciones de México, Cuba, Colombia, Argentina y España tienen en RIAI un marco ideal de difusión e intercambio de ideas. No solo dando cabida a la selección de los mejores trabajos presentados en los congresos nacionales que, tras la preceptiva revisión por pares, podrán publicarse, sino también fomentando las discusiones, abriendo nuevos cauces de colaboración y planteando retos comunes que, de otra forma, estarían limitados a los que surgieran de contactos personales.

Sobre este número

En este número de la Revista se incluye la publicación de los trabajos seleccionados en la edición especial sobre Sistemas de Tiempo Real. La sección, cuya presentación y análisis se realiza en la propia sección por parte de los redactores invitados, consta de un tutorial preparado por los propios editores, exponiendo el estado del arte de la materia y la posible conexión con otras áreas de interés de los lectores de la revista y siete trabajos seleccionados a partir del material expuesto en las reuniones periódicas que el grupo de trabajo de CEA en Tiempo Real (<http://www.cea-ifac.es/wwwgrupos/treal/index.html>) ha organizado en el pasado.

También se incluyen dos artículos de tipo general. El primero de ellos, sobre el “Diseño de un Controlador Basado en QFT para el Amortiguamiento del Chatter en Rectificadoras sin Centros” ha sido desarrollado por el grupo de Ideko, S. Coop. que lidera I. Egaña e ilustra una excelente aplicación de las técnicas de diseño de sistemas de control robusto en un sistema industrial. En él se combina un modelado y análisis detallado de los componentes de una máquina rectificadora, con el diseño y simulación de un sistema de control en el que se considera la robustez ante perturbaciones y las limitaciones del esfuerzo de control.

El segundo trabajo, sobre la “Programación de Robots Móviles”, ha sido preparado por el Grupo de Sistemas y Comunicaciones (<http://gsync.escet.urjc.es/>) de la Universidad Rey Juan Carlos, bajo la coordinación de J.M. Cañas. En él se puede encontrar una amplia referencia a los entornos de programación de robots móviles mas implantados en la comunidad científica, proporcionando una buena perspectiva para quienes se introduzcan en este apasionante campo.

Finalmente, además de las secciones habituales cargadas de noticias y novedades, hemos incluido una nueva sección con la presentación de un problema de diseño tipo, o “benchmark” (que, con permiso del responsable de Terminología, dejaremos sin traducir). Es nuestra idea presentar este tipo de retos para que nuestros lectores, y los grupos de investigación en torno a ellos, presenten posibles soluciones en los encuentros técnicos que se programen en el futuro inmediato y que, posteriormente, podrán ser publicadas en estas mismas páginas. Agradecemos al Profesor García Sanz y a su equipo el esfuerzo realizado para poner a disposición de nuestros lectores este trabajo.

Valencia, Abril 2006

Pedro Albertos, Director