



UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE SAN LUIS POTOSÍ
FACULTAD DE INGENIERÍA



En la ciudad de San Luis Potosí, capital del estado del mismo nombre, siendo las 9:10 hrs. del día 12 del mes de Marzo de 2012, se reunieron en la Sala 3 de la Facultad de Ingeniería los integrantes de la Academia de Mecatrónica del Área Mecánica y Eléctrica con objeto de llevar al cabo la sesión de Academia programada para esta fecha.

La sesión fue presidida por M.C. Luis Alberto González Murillo, Presidente de la Academia.

1.- Se procedió a pasar lista de asistencia, contándose con la presencia de los siguientes profesores:

1. Dr. Héctor Méndez Azúa
2. Dr. César Francisco Méndez Barrios
3. Dr. Benito Salmerón
4. Ing. Gilberto Rodríguez

Así como la Secretaria de la Academia Dra. Liliana Margarita Félix Ávila.

2.- El número de asistentes es el mínimo requerido para que todo acuerdo tomado en esta sesión sea válido.

3.- Se dio lectura al acta de la sesión anterior, 16 de Febrero de 2012.

4.- El Presidente de Academia, M.C. Luis Alberto González Murillo, describe en detalle el **Prototipo I: Robot móvil tipo unicyclo**. Se analizaron las ventajas técnicas y económicas de este desarrollo, resaltando la posibilidad de agregar y/o modificar las características actuales del prototipo a un costo asequible. Un robot comercial de esta línea cuesta alrededor de trescientos mil pesos y la adaptación de otros dispositivos se ve limitada por la arquitectura del mismo. Por otro lado, este dispositivo es utilizado en la materia de Proyecto Mecatrónico. También, ha sido utilizado en exposiciones de promoción y difusión de la carrera de Ingeniero en Mecatrónica.

Se realiza votación abierta para otorgar el aval para el Prototipo I: Robot móvil tipo unicyclo, como material pertinente para docencia e investigación en temas relacionados con la mecatrónica, resultado aprobado por unanimidad.

5.- El Presidente de Academia, M.C. Luis Alberto González Murillo, describe en detalle el **Prototipo II: Mecanismo para reconfigurar un robot paralelo tipo delta**. Se analizaron las ventajas técnicas de este desarrollo, resaltando la posibilidad de utilizarse como un mecanismo integrador de diferentes tópicos, como por ejemplo: Inteligencia Artificial, Control y Robótica. Actualmente, este dispositivo se utiliza en la materia de Robótica B.

Se realiza votación abierta para otorgar el aval para el Prototipo II: Mecanismo para reconfigurar un robot paralelo tipo delta, como material pertinente para docencia e investigación en temas relacionados con la mecatrónica, resultado aprobado por unanimidad.

6.- Esta Academia recomienda la continuación de ambos desarrollos con el objetivo de patentarlos.

7.- Esta Academia solicita poner estos prototipos a disposición de la comunidad científica de esta Facultad con el objetivo de desarrollar diversas líneas de investigación, por ejemplo, validar nuevas leyes de control.

No habiendo otro asunto que tratar, se dio por terminada la sesión siendo las 10:15 horas del día de la fecha.

Doy fe

Dra. Liliana Margarita Félix Ávila
Secretaria de la Academia