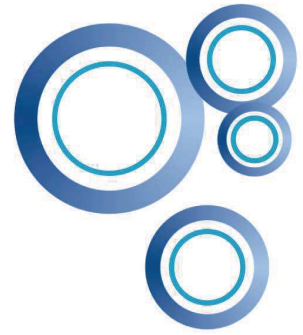


**VOLÚMEN 3  
NÚMERO 3  
SEPTIEMBRE 2014**



# **La Mecatrónica en México**

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

**ISSN XXX-XXXX**



**ASOCIACIÓN MEXICANA  
DE MECATRÓNICA A.C.**

# 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

Carlos Alberto Ramos Arreguín  
Juan Carlos Moya Morales  
Ma. Del Carmen García López  
Ubaldo Geovanni Villaseñor Carrillo

LA MECATRÓNICA EN MÉXICO, Año 3, No. 3, Septiembre - Diciembre 2014, 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/](http://www.mecamex.net/revistas/LMEM/), Editores responsables: Juan Manuel Ramos Arreguín y José Emilio Vargas Soto. Reserva de Derechos al uso exclusivo No. 04-2014-060218514400-203 otorgado por el Instituto Nacional del Derecho de Autor. Responsable de la última actualización este número: Asociación Mexicana de Mecatrónica A.C., José Emilio Vargas Soto, Calle Fonología No. 116, Col. Tecnológico C.P. 76158, Querétaro Qro. Fecha de terminación de impresión: 15 de Agosto del 2014. 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 de las personas que realizaron los artículos.

## PROLOGO

En ésta última edición de la revista *La Mecatrónica en México* del año 2014, la Asociación Mexicana de Mecatrónica A.C. mantiene una constante tarea en documentar cuatro trabajos seleccionados por el comité técnico. La variedad de temas que se muestran en la presente edición nos permite reconocer una amplia área del conocimiento asociada con la Ingeniería Mecatrónica.

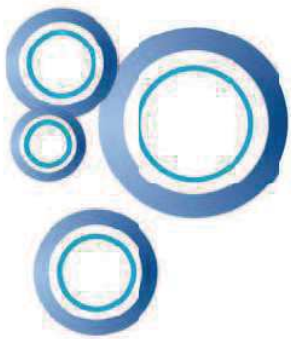
En estos momentos de gran dinamismo social, las oportunidades que presentan las condiciones modernas hacia el desarrollo de mejores productos, procesos o servicios nos llevan a continuar un decidido impulso hacia el desarrollo de innovaciones tecnológicas. Hoy en día, cada vez más Universidades y Centros de Investigación se suman a la generación de talento que responda a esas nuevas oportunidades de desarrollo con base tecnológica. Sin duda, los siguientes años serán de vital importancia para lograr un posicionamiento como agentes de cambio en la sociedad.

Sirva este espacio para invitar a nuestros lectores en conocer y difundir los trabajos aquí presentados, para de esta forma juntos continuemos difundiendo este tipo de desarrollos, que entre otras muchas cosas ayudan a consolidar la formación intelectual de la comunidad académica interesada en la Ingeniería Mecatrónica.

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

# ÍNDICE

<b><i>Diseño Conceptual de un Robot Paralelo Reconfigurable</i></b>	<b>75</b>
Sánchez Alonso Róger Ernesto, González Barbosa José Joel y Castillo Castañeda Eduardo	
<b><i>Un Esquema 3D para la Descripción Visual de Gestos Dinámicos</i></b>	<b>84</b>
Medrano-Aguilar José Jesús, Avilés-Arriaga Héctor Hugo, Gómez-Jáuregui David Antonio, Herrera-Rivas Hiram y Nuño-Maganda Marco Aurelio	
<b><i>Simulación del Modelo VegSyst para Determinar el Crecimiento de la Planta de Jitomate</i></b>	<b>92</b>
Mancilla Morales J. Arturo, Tornero Campante Mario, López Cruz Irineo, Ríos Silva Eduardo y Regalado López José	
<b><i>Desarrollo de un Simulador de un Robot Cartesiano para dispositivos móviles utilizado Solidworks y Open GL ES 2.0</i></b>	<b>101</b>
Meléndez Campos Javier, Jiménez López Eusebio, Ruiz Domínguez Alejandra, Urbalejo Contreras Arturo, Reyes Ávila Luis, Luna Acosta Noé y Vázquez Cuevas Ignacio	



## INSTRUCCIONES PARA LOS AUTORES

1. De la página [www.mecamex.net/revistas/LMEM](http://www.mecamex.net/revistas/LMEM) descargar el formato oficial de la revista.
2. Enviarlo a la dirección electrónica: [vinculacion\\_revista@mecamex.net](mailto: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.

