

Nota de Redacción

Comenzamos un nuevo volumen de RIAI, tratando de superar las cotas alcanzadas en los volúmenes anteriores. Hemos consolidado el sistema de gestión de trabajos de Elsevier y estamos en la línea de reducir el tiempo de maquetación y preparación de los distintos números. También estamos ajustando y reduciendo el tiempo de respuesta en las primeras evaluaciones que, actualmente, se sitúa en torno a los cuatro meses. Seguimos con una estructura similar y con ligeras mejoras en el número de contribuciones que, en el año 2012 que ahora acaba, hemos superado las 120. Teniendo en cuenta que por volumen (con cuatro números) se publican entre 40 y 50 artículos, esto hace que la tasa de aceptación sea un buen indicador de la seriedad y calidad de la revista.

Aproximándonos al décimo aniversario de la revista, vamos a introducir cambios en el Comité de Redacción que potencien la capacidad de respuesta ante las demandas de nuestros lectores y colaboradores. En este sentido, a partir de 2013, nuestro compañero Manolo Berenguel, hasta ahora Redactor del Área de Teoría de Control, se va a incorporar en calidad de Director Adjunto y va a responsabilizarse de algunas mejoras que tenemos previstas en el funcionamiento de la revista y que abarcan desde los temas de bases de datos de revisores y palabras clave, hasta la supervisión de secciones especiales y artículos tutoriales, compartiendo labores con la dirección que, obviamente, también será relevada en un futuro no muy lejano. En este punto, es obligado agradecer a Rafael Aracil los esfuerzos que ha dedicado a la revista, en su calidad de Jefe de Redacción, y con la que continuará contribuyendo dentro del comité de redacción. Otros cambios en los miembros de este comité, debidos a diferentes razones de sobrecarga de trabajo y “satisfacción” del deber cumplido, se irán produciendo en los próximos meses, configurando un nuevo y emprendedor Comité que aborde los nuevos retos. De momento, se incorpora nuestro colega Antonio Barrientos en la activa área de Robótica.

Por parte de los autores, esperamos que tomen en consideración la conveniencia de consultar y referenciar los trabajos previamente publicados en RIAI con el fin de aumentar la visibilidad de la revista y alcancemos un mayor índice de impacto a partir del 2013. Para el de 2012 la suerte ya está echada.

Por otra parte, y ampliando la base de participación de la comunidad iberoamericana, estamos en gestiones para la incorporación de la sociedad peruana de control automático, REPCA (Red Peruana de Control y Automatización), que recientemente ha organizado el XV Congreso Latinoamericano de Control Automático celebrado en Lima, Perú, del 23 al 26 de Octubre. Enhorabuena por el éxito del mismo.

Sobre este número

En este número se incluye un tutorial sobre un tema clásico, “Control de sistemas multivariables por desacoplo”, preparado por Fernando Morilla de la Universidad Nacional de ED y sus colaboradores de la Universidad de Córdoba, que esperamos sirva de ayuda a los lectores interesados en esta estructura de control. El resto del número, como viene siendo habitual, incluye contribuciones diversas en los distintos temas que nuestra revista abarca. En primer lugar dos contribuciones de corte teórico, sobre el control de sistemas no lineales. La primera procede del muy activo grupo de investigación sobre control predictivo que lidera Eduardo Fernández Camacho en la Universidad de Sevilla, y la siguiente aborda el bien conocido problema de control del péndulo invertido, con una solución novedosa.

Los tres trabajos siguientes son también de tipo teórico, incluyendo simulaciones, tratando problemas de identificación (contribución del ICIMAF, Habana, Cuba) y de desarrollo de algoritmos, uno de la Universidad de Sevilla de nuevo y otro del grupo que lidera Eduardo Silva, de la Universidad T. Federico Santa María de Valparaíso, Chile.

La detección de fallos, eventos y perturbaciones, tema de candente actualidad, se aborda en el trabajo que presentan el grupo que lidera Joaquim Meléndez, de la Universitat de Girona. Finalmente, el tema de robótica y visión está representado en los tres últimos trabajos, desde distintas perspectivas: arquitecturas adecuadas para robots móviles interactivos (del Instituto CAR, Madrid), aspectos de implementación del software de control en robots paralelos (del Instituto AI2, Valencia) o la construcción automática de ortoformas, en ayuda a la localización y evaluación de entornos en aplicaciones de navegación autónoma. El número se cierra con un interesante recuerdo del evento que marcó el lanzamiento internacional de la automática española, el B’02, incluido en la sección de Memorias de la Automática

Pedro Albertos

Director RIAI

director@revista-riai.org