

## Nota de Redacción

### Desde la Redacción

Se puede decir que este año marca un hito en la historia de nuestra revista y, por qué no decirlo también, de la presencia internacional de la comunidad científica de la Automática de habla hispana. Desde el Volumen 7 de RIAI, nuestra revista que ya estaba indexada en numerosas y prestigiosas bases de datos científicas, aparece por primera vez con un Science Citation Index. Este índice, que en principio podría considerarse como un paso más en el reconocimiento de la calidad de la revista, tiene una importancia capital por cuanto que es utilizado por diversas agencias de evaluación de la actividad investigadora de los profesionales de la Academia. Es decir, la publicación de un trabajo en RIAI tiene una gratificación adicional: no sólo permite dar a conocer los resultados de un trabajo de investigación, sino que sirve para incrementar la valoración curricular de los autores.

Todos debemos felicitarnos por ello y ser conscientes de que si difícil es entrar en estas listas de calidad, es fácil salir de ellas si no se mantienen los niveles exigidos de rigor, calidad, puntualidad y compromiso científico. Una vez más aprovechamos la ocasión para recordar (exigir) a nuestros autores colaboradores la necesidad de que los trabajos propuestos para su posible publicación deben ser originales y veraces. En ello confiamos.

Pero siendo bueno estar en las listas de calidad, el reto es subir en la clasificación y aumentar el índice de impacto. Todos sabemos cómo se puede conseguir: sometiendo artículos excelentes, utilizando el material contenido en los artículos publicados en nuestra revista y haciendo referencia a ellos no sólo en nuestras publicaciones en castellano sino en cualquier trabajo que publiquemos, y, finalmente aunque no menos importante, aumentando la accesibilidad y visibilidad de la revista. Y en ello estamos embarcados.

Desde su comienzo, RIAI es de acceso libre, electrónicamente, lo que le da una clara facilidad de acceso. Y es intención del equipo director de la revista el mantener esta línea de publicación pese a la restricción de ingresos que esto supone. Por otra parte, y como ya anunciábamos en el número anterior, estamos en avanzadas conversaciones para incluir RIAI en un grupo editorial de implantación y acceso mundial que, obviamente le daría una mayor visibilidad. Eso sí, con un coste adicional que está siendo objeto de debate. Esperamos que este nuevo avance, con la adaptación de un nuevo sistema de revisión y producción de la revista, sea el logro del próximo volumen.

Como es tradicional, RIAI está abierta a la publicación de trabajos seleccionados (y re-revisados) de los congresos y reuniones nacionales de las asociaciones que participan en su edición. Las jornadas de Automática, de las que tenemos amplia referencia en este número, los congresos argentino y mexicano, de reciente celebración, así como la Conferencia Latinoamericana de Control Automático son ejemplos de esta posible, y ya experimentada, colaboración. Esperamos ofrecer estas novedades en próximos números.

### Sobre este número

Este número tiene la estructura normal de un tutorial, varios artículos de investigación y las secciones fijas habituales. Es de destacar que en esta ocasión el tutorial, preparado por el grupo que dirige el que hasta ahora ha sido Presidente de CEA, Prof. Miguel Ángel Salichs, trata una temática especial "Toma de decisiones en Robótica". Leyéndolo, uno no sabe si está con un trabajo de nuestra área o más bien está entrando en el campo de la Psicología, con la motivación y la emoción como hilos conductores. Bueno, en definitiva, es una manifestación más de la interdisciplinareidad de nuestro campo y las simbiosis que se pueden establecer entre la Automática y múltiples ciencias, en principio no tan afines. Diría pues que es un trabajo de obligada lectura (y referencia).

Le siguen una serie de trabajos también en el campo de la Robótica, aunque con un contenido técnico más próximo a lo que es habitual en nuestra revista. El "Desarrollo de una Interfaz de Realidad Virtual para los Robots Multiagentes Smart", del grupo del Prof. Rafael Aracil, o el "Control de Robots Móviles con incertidumbres Dinámicas usando Redes de Base Radial" de nuestros colegas argentinos que dirige el Prof. Ricardo Carelli, son dos muestras de la conexión de la Robótica con la Inteligencia Artificial, aunque en un terreno mucho más técnico y concreto que el que se plantea en el tutorial antes referido.

Los siguientes trabajos también tienen un marcado carácter aplicado de diferentes tecnologías de control a procesos variados, desde máquinas rotatorias hasta motores de inducción, pasando por vehículos, aerogeneradores o plataformas inerciales. Un simple listado de los mismos pone de manifiesto esta variedad y su carácter aplicado: “Control de Vibraciones en Maquinaria Rotatoria”, el “Control Basado en PID Inteligentes: Aplicación al Control Robusto de Velocidad en Entornos Urbanos”, el “Control Multivariable Centralizado con Desacoplo para Aerogeneradores de Velocidad Variable”, el “Control de Posición e Inercial de Plataforma de Dos Grados de Libertad” y el “Control Vectorial de un Motor de Inducción con Carga Desconocida Basado en un Nuevo Observador No Lineal”. Finalmente, en el trabajo “Detección Automática de un Patrón para la Calibración Automática de Cámaras” ampliamos el espectro a temas de instrumentación.

No quisiera terminar sin animar una vez más a leer y a participar en las secciones fijas de la revista y, en particular, a disfrutar de la simpática entrevista al Profesor Eugenio Andrés Puente que nuestro colaborador Sebastián Dormido completa hoy.

Esperamos seguir contando con vuestro apoyo, interés y reconocimiento y, como siempre, estamos abiertos a todos los comentarios y sugerencias que estiméis oportunos con vistas a mejorar la calidad y presencia de nuestra revista.

Pedro Albertos  
Director