

Editorial

Este número de la revista “Research in Computing Science” contiene artículos relacionados a temas de robótica y visión computacional. Los trabajos aquí publicados fueron cuidadosamente seleccionados por el comité editorial y revisados por al menos dos revisores externos considerando su originalidad científica y la calidad técnica.

Este número contiene 26 artículos que abordan conceptos y aplicaciones relacionadas a los sistemas robóticos y a los procesos de visión por computadora. Por una parte, los sistemas de visión computacional y procesamiento de imágenes han permitido propuestas en el ámbito médico, en la interacción humano-computadora, entre otros. Por ejemplo, en este número se reportan aplicaciones médicas para la asistencia de personas con daltonismo, generación de un intérprete automatizado de lenguaje de señas, detección de anomalías en células cancerígenas, reconocimiento de tumores y nuevos métodos para la generación de marcas de agua en imágenes médicas. Dentro de las aplicaciones sobre interacción humano-computadora, se encuentran trabajos relacionados con la detección de rostros en sistemas de bajo costo, reconocimiento de rostros mediante imágenes térmicas, así como reconocimiento de gestos dinámicos para la manipulación de imágenes. Entre otros trabajos, este número también reporta sistemas de visión para la segmentación y conteo de murciélagos, métodos de preprocesamiento de imágenes para el entrenamiento de redes convolucionales, algoritmos de clasificación de formas, propuesta de base de datos en estacionamientos para procesamiento de imágenes, identificación de íconos a través de visión computacional, análisis de imágenes en ciudades y cultivos, clasificación de galaxias, o reconocimiento de trayectorias de objetos dinámicos en videos.

Por otra parte, este número también incluye trabajos relacionados con los sistemas robóticos, su control y planificación. Por ejemplo, en el ámbito de control se está publicando trabajos sobre la identificación y puesta en marcha de un controlador difuso para un variador de inducción trifásico; el análisis y efecto de la resolución para un sistema de modulación del ancho de pulso para actuadores rotatorios. En cuanto a métodos de planificación robótica, se incluye un trabajo para la generación de trayectorias de un robot aéreo no tripulado y la planificación reactiva de un robot móvil. Además, se incluye un trabajo de aplicación entre las áreas de visión y robótica que propone la generación de mapas a través del uso de cámaras en un sistema robótico.

Finalmente, cabe mencionar que el proceso de revisión y selección de artículos se llevó a cabo usando el sistema libremente disponible EasyChair (www.easychair.org).

Hiram Ponce
Editor Invitado
Universidad Panamericana, México
Julio 2018