

Metodología de Diseño Mecatrónico

Desarrollo de nuevos productos



Todos los esfuerzos se orientan en lograr que la resultante de las características del producto y del servicio de mercadotecnia, integren el diseño, la ingeniería, la manufactura y la colocación oportuna en el mercado de un producto que satisfaga o supere las expectativas del cliente logrando beneficios en la empresa.

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

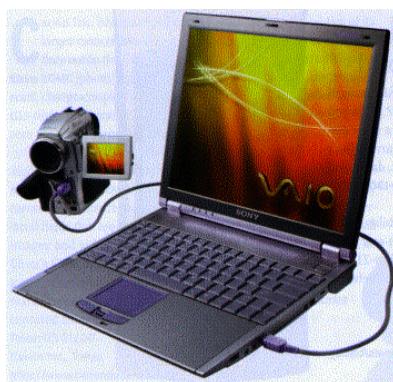
Metodología de Diseño Mecatrónico

Omnibook 500



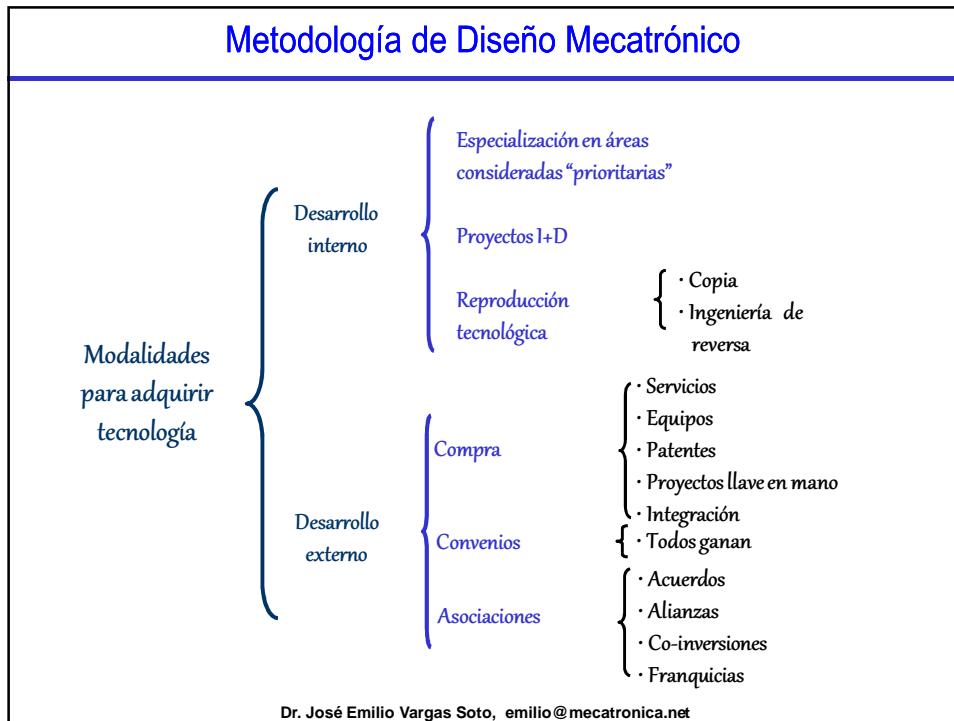
Precio: 1999 USD
1.34 Kgs, 600 MHz

Vaio R505



Precio: 1439 USD
1.7 Kgs, 850 Mhz

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

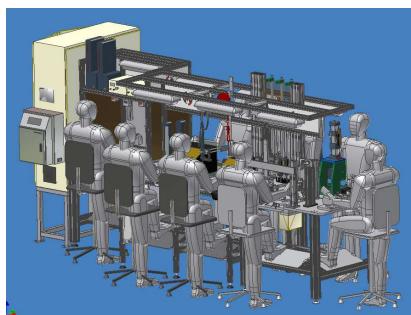


Metodología de Diseño Mecatrónico

Proyección
Del Sistema Automático

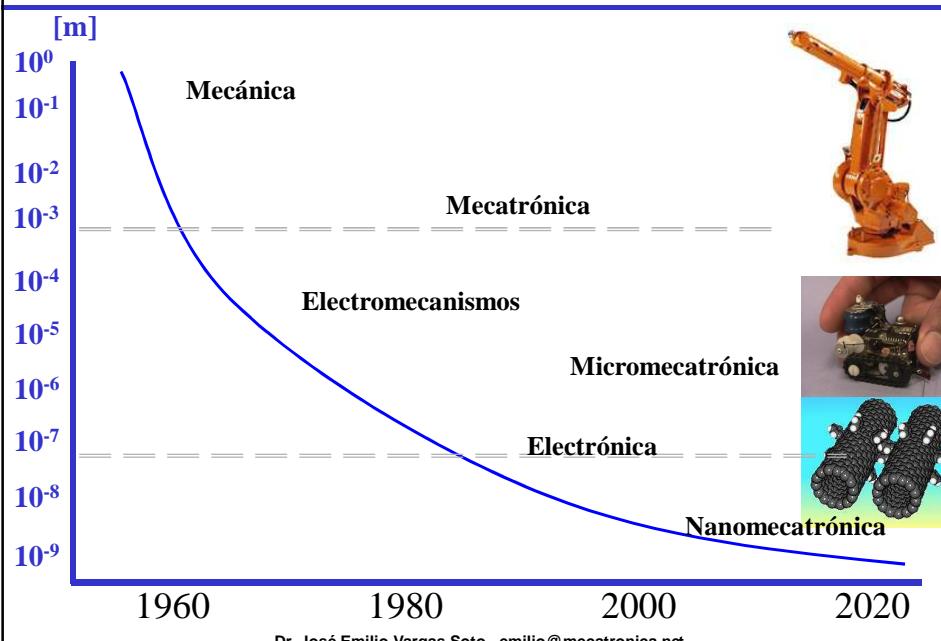
VS

Sistema Automático
Real



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

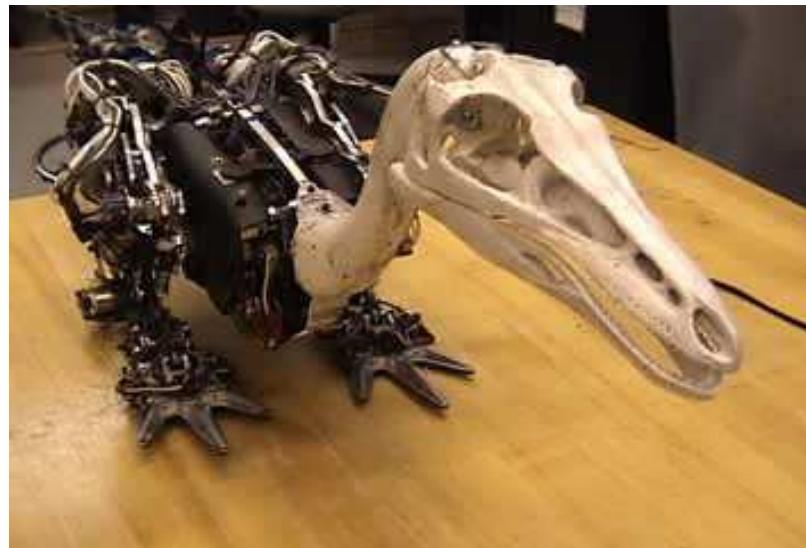


Metodología de Diseño Mecatrónico



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



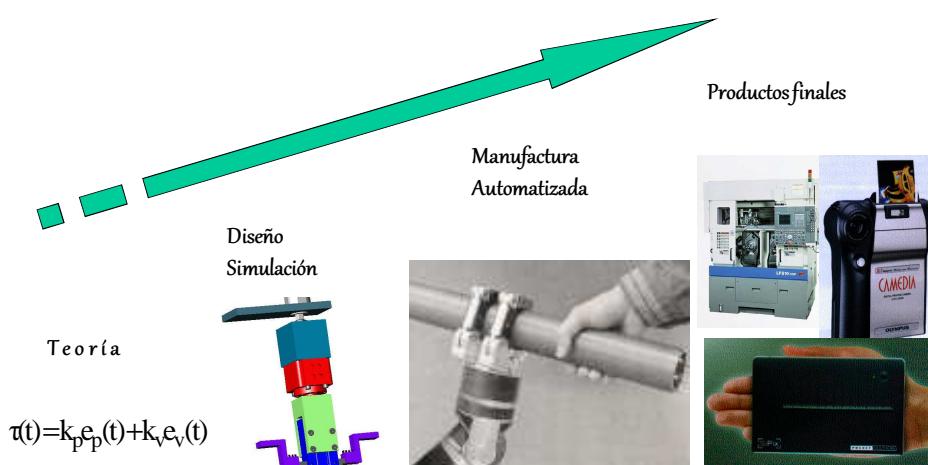
Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



T E C N O L O G I A

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

Oicina del futuro

**Si tenemos todo el software conjunto, estamos
hablando de integración, si hablamos de
integración, hablamos de colaboración
y esto se traduce en una mayor
productividad**

Tom Gruver, Center for Information Worker

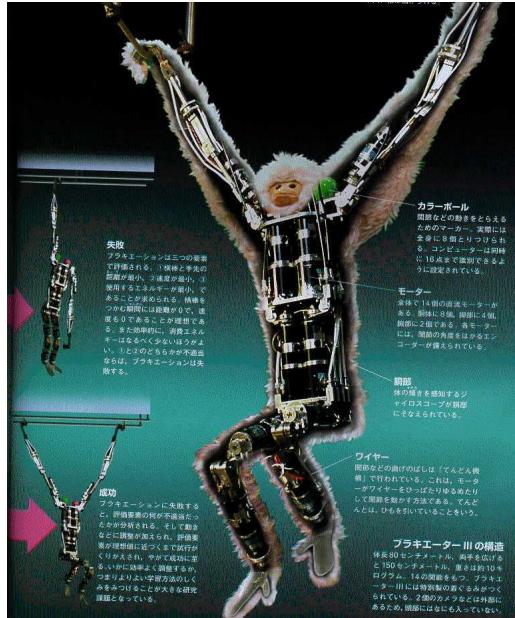
Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



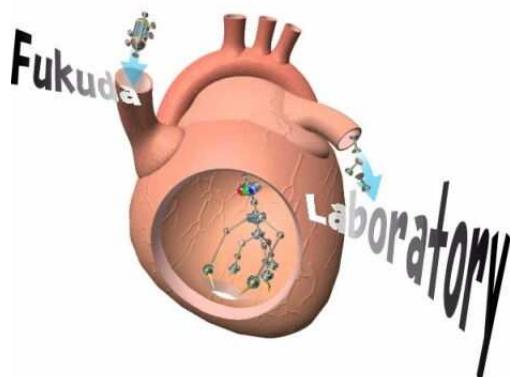
Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico



Dept. of Micro Nano System Engineering
Dept. of Mechano-Informatics System
Engineering,
Nagoya University, JAPAN

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

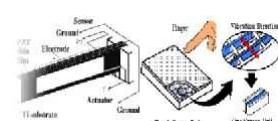
Fukuda's Laboratory researches

Autonomous distributed systems



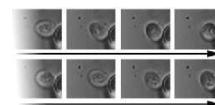
Softcomputing

Biological inspired robot systems



Intelligent interface

Robot system controlling



Micro Nano Mechatronics

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

The **DLR Mechatronic Linear Drive Cylinder** is much more than a standard linear drive system. Equipped with a force sensor and two position sensors, the DLR linear drive extends to a position-impedance controlled actuator. With these characteristics, the DLR linear drive constitutes a new actuator technology with many new potential applications, such as steer-by-wire.



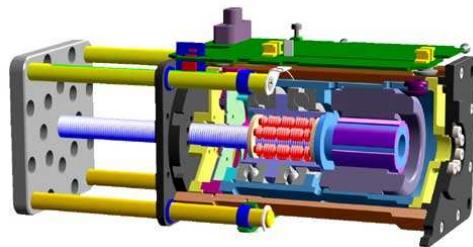
Instituto de Robótica y Mecatrónica

Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

DLR Mechatronic Linear Drive Cylinder

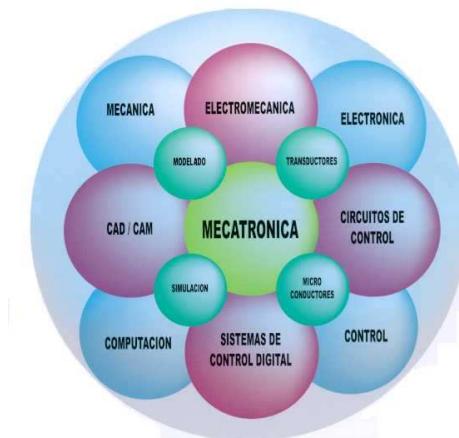
Total Weight 735 g
Length 104 mm
Stroke Length 50 mm
Max. Force 1000 N
Max. Velocity 16 mm/s
Force Sensor (strain gauge)
Resolution 10 bit
Position Sensor (magneto-resistive)
Resolution 8 bit / Spindel Rotation
Accuracy 0.001 mm



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net

Metodología de Diseño Mecatrónico

Gracias
por su
atención



Dr. José Emilio Vargas Soto, emilio@mecatronica.net