

# ¿Cómo Escribir la Conclusión?

# Características esenciales de la conclusión

- Generalmente es concisa y precisa.
- Puede redactarse en uno o dos párrafos máximo.
- Describe claramente ¿qué fue lo que se probó con el estudio? Es decir, ¿cuál fue el aporte del estudio de investigación (que nadie lo había realizado)? → **INNOVACIÓN**
- **Incluye una breve descripción de posibles TRABAJOS FUTUROS que no fueron incluidos en el presente estudio.**

# Ejemplos de Conclusiones

## Conclusión #1:

La robótica ofrece contenido transversal de una forma más accesible para complementar a las materias de los programas educativos. Nosotros creemos que es importante inspirar a los alumnos con una herramienta útil en una edad temprana para prepararlos para un mundo que inevitablemente tiende a robotizarse.

## Conclusión #2:

Asimismo se ha estudiado el determinismo temporal del sistema de desarrollo para comprobar las sus capacidades a la hora de implementar un sistema de control y se han mostrado los resultados en una tarea de estimación de la velocidad de las ruedas del robot.

Entre los beneficios que se esperan obtener durante el próximo curso, aparte de la evaluación del tiempo invertido en la realización del conjunto de prácticas completo, se encuentran la posibilidad de probar en sistemas físicos los resultados de herramientas de alto nivel como *Stateflow*, las utilidades de diseño de control borroso u otros.

Trabajo Futuro



# Artículos Utilizados

[1] G. Zabala, R. Morán and S. Blanco, “Una nueva herramienta para el uso de humanoides en educación”, in *XVI Workshop de Investigadores en Ciencias de la Computación*, Argentina, 2014, pp. 1-10.

[2] J.E. Gil-Lozano, A. J. Muñoz Ramirez, V. Torres Lopez and J. M. Gómez de Gabriel, “Uso de Simulink y Arduino para Prácticas de Robótica”, in *Jornadas de Automática*, Valencia, España, 2014, pp. 325-329.

[3] A. Soriano, L. Marin, J.I. Casalilla, A. Valera, M. Valles and P. Albertos, “Plataforma robótica de bajo coste y recursos limitados basada en Arduino y dispositivos móviles”, in *XXXIV Jornadas de Automática*, Barcelona, España, 2013, pp. 1-9.