

### ¿Qué es un abstract?



El abstract o resumen se ubica detrás del índice y es lo primero que se lee de un informe, artículo o investigación académica.

Este texto debe reflejar el contenido básico de todo el documento, por ello conviene elaborarlo una vez que se ha finalizado la escritura de todo el informe. De esa manera, tendremos una “visión global” de toda la investigación realizada y será más fácil distinguir aquella información que es relevante e imprescindible que se presente en la apertura del trabajo.



1)- Observar y leer los siguientes abstracts

#### Abstract 1

##### Revista Española de Cirugía Oral y Maxilofacial

J.A. Huet Madrid

Médico Adjunto. Servicio de Cirugía Oral y Maxilofacial.  
Director del Grupo de Investigación en Robótica y Cirugía Craneofacial.  
Hospital Universitario Vall d'Hebrón, Barcelona, España



##### RESUMEN

La utilización de robots en cirugía como ayudantes o como cirujanos despierta interés desde hace décadas. Sus características de precisión, incansabilidad y muchas otras ventajas auguran a esta tecnología un papel destacado en la cirugía maxilofacial del futuro. No obstante, las experiencias en nuestro campo y en otras especialidades quirúrgicas han puesto de manifiesto la falta de madurez de la tecnología robótica para incorporarse a corto plazo a los quirófanos. La introducción de tecnologías para una mayor miniaturización, su actuación cooperativa y una mejor interacción con el medio pueden aportar las características que necesitan para ser útiles y definitivamente incorporarse a nuestra actividad.

##### ABSTRACT

The use of robots in surgery as operating room assistants or as surgical agents has attracted interest for decades. Their accuracy, resistance to fatigue and many other features augur a prominent role of this technology in maxillofacial surgery in the future. Nevertheless, experience in this field and other surgical specialities has shown that robotic technology is not yet mature enough to be used routinely in operating rooms. The introduction of new technologies to

improve miniaturization, cooperative work, and better interactive behavior may endow robots with the necessary features to make them useful enough to include them in our surgical activities.

## Abstract 2

**FII-CIES (Fundación Instituto de Ingeniería para Investigación y Desarrollo Tecnológico – Centro de Ingeniería Eléctrica y Sistemas) Caracas- Venezuela**

**ING. YURY A. SANJUAN M.**

Email: [yurysanjuan@cantv.net](mailto:yurysanjuan@cantv.net); [yamatute@fii.org](mailto:yamatute@fii.org)



### RESUMEN

Los avances dentro del campo de la cirugía se han concentrado en la disminución del grado de invasividad en los procedimientos quirúrgicos. El progreso en el área de las imágenes de vídeo, la tecnología endoscópica e instrumentación ha hecho posible, en muchas especialidades quirúrgicas, la transformación de muchos procedimientos de cirugía abierta en cirugía endoscópica. Las investigaciones del futuro se centrarán en ofrecer modalidades terapéuticas y de diagnósticos realizados mediante orificios naturales en las cuales la investigación se realiza a control remoto y por navegación, de manera que la verdadera cirugía “no invasiva” será una realidad. El día 27 de junio de 2006, se inició el Programa de Prostatectomía Radical Laparoscópica (PRLR) asistida por Robot en el Hospital de Clínicas Caracas de Venezuela, con el Robot Da Vinci. En este trabajo presentaremos las principales características de este sistema de cirugía robótica, la experiencia que han tenido en el país y los resultados obtenidos específicamente en el área de Urología.

### ABSTRACT

Robotic technology designed to extend the benefits of minimally invasive surgery to broadest possible base of patients. Intuitive's products can provide surgeons with all the clinical and technical capabilities of traditional open surgery while enabling them to operate through tiny incisions. Venezuela is up-to-date with medical innovations. A sample of these are the surgeries made in the area of urology of the Hospital de Clinicas Caracas since 2006 with the Da Vinci Surgical System. In this paper will show the Da Vinci's characteristic and the results that have been obtained in this Hospital.

## Abstract 3

**Centro de Altos Estudios en Tecnología Informática  
Facultad de Tecnología  
Universidad Abierta Interamericana  
TE / FAX: (5411) 43015240**

Lic. Gonzalo Zabala ([gonzalo.zabala@vaneduc.edu.ar](mailto:gonzalo.zabala@vaneduc.edu.ar)); Ricardo Morán ([richi.moran@gmail.com](mailto:richi.moran@gmail.com)); Sebastián Blanco ([sebastiangabrielblanco@gmail.com](mailto:sebastiangabrielblanco@gmail.com))



### Resumen:

Lic. Mariana Urus

El objetivo de la investigación consiste en crear una plataforma educativa que brinde un contexto amigable para la enseñanza y potente para la investigación mediante un ambiente de objetos derivado de Smalltalk llamado "Squeak". Se utilizará como ejemplo el fútbol de robots (físico y simulado) debido a que vincula desafíos cognitivos inherentes a la robótica situada como captación del ambiente, autonomía, navegación, inteligencia artificial, comportamiento colaborativo y respuestas en tiempo real con el interés que genera una actividad lúdica.

**Abstract:**

The aim of this investigation is to create an educative platform that provides a friendly context for teaching and powerful for investigating using an environment of objects derived from Smalltalk called "Squeak". Physical and simulated robot soccer will be used as an example because it is related to different concepts such as environment capture, autonomy, navigation, artificial intelligence, collaborative behavior and realtime response combined with the interest that is generated by a recreational activity.

<b>Abstract 4</b>
-------------------

**FIEC ( Facultad de Ingeniería en Electricidad y Computación)  
Universidad Nacional Experimental Simón Rodríguez – Venezuela**

**Rodriguez, Juan; Trujillo, Wilson; Manssur, Alberto**

Fecha de publicación: 26-feb-2009



**Resumen:**

En la actualidad se han desarrollado nuevas tecnologías aplicables a los hogares y por ende a los edificios, las cuales permiten que las personas disfruten de un estilo de vida mejor, esto es conocido como Domótica en los hogares e Inmótica en los edificios. La Domótica es la integración de la tecnología aplicada para la automatización doméstica, en la cual se encuentran diferentes sistemas cuyo propósito es ofrecer a las personas confort, seguridad y ahorro energético. Estos sistemas contemplan el tratamiento y la solución de los problemas que afectan también a los grandes edificios u hoteles. La presente tesis contiene los diferentes sistemas que se controlaron para la automatización de un hotel. Se realizó un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento automatizado de las habitaciones del hotel, desde el punto de vista de la gestión del ahorro de energía, seguridad y confort. Como lo son: Sistema de Iluminación, Sistema de Energía Eléctrica, Sistemas de Control de temperatura, Sistema de Detección en Caso de Incendio, Sistema Anti intrusión y Sistemas de Emergencia Médica. Se realizó también un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento del sistema de transferencia automática que garantice el suministro de energía eléctrica para el hotel, a través de un generador eléctrico, al presentarse una falla del suministro por parte de la Empresa Eléctrica. Finalmente se realizó un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento automatizado del sistema de bombeo a presión constante con variador de velocidad, para el suministro de agua en el hotel. Realizando para esto un análisis del sistema del control de realimentación PI, a través de la herramienta de simulación Simulink de Matlab.

## Abstract 5

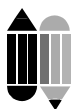
Universidad Polit cnica de Catalunya  
Departamento de Ingeniería Telem tica.

Roqué Capel, Alexis



### Abstract:

El objetivo del proyecto consiste en diseñar e implementar una solución domótica destinada a personas con cierta discapacidad. La meta principal es mejorar el nivel de vida de personas con una determinada minusvalía otorgándoles una mayor autonomía dentro de su hogar. El reto ha consistido en crear un sistema que, basándose en la tecnolog aX10, reuniera la potencia, facilidad de instalación, sencillez de uso, fiabilidad y rentabilidad capaces de romper con las barreras que una persona imposibilitada afronta a diario. Una de las mayores dificultades ha sido la carencia de información y puntos de referencia relacionados con la domótica y la discapacidad. Sin embargo, gracias a la asistencia a diferentes conferencias se ha adquirido la información necesaria para dar los primeros pasos e iniciar el proyecto. El proyecto puede dividirse en dos grandes secciones: En una primera fase se ponen en claro las necesidades que la domótica puede ofrecer a este tipo de usuarios. Además, se estudia el mercado de la domótica, y se especifica el tipo de discapacidad en la que se va a centrar el proyecto. Posteriormente y como resultado a la fase inicial se implementar  una solución técnica que cumplimente con las conclusiones obtenidas en el estudio inicial. Ésta sección consiste en el diseño puramente conceptual del sistema teniendo claras las especificaciones que debemos cumplir para tomar las decisiones oportunas en la elección del protocolo, los componentes y los servicios que integrará nuestro sistema. La solución técnica consiste en un servicio proyecto llave en mano, es decir, se ha realizado una guía que permite a cualquier ingeniero, instalador o al propio usuario dotar a su vivienda de un sistema domótico ajustado a sus características. Conjuntamente a las dos secciones principales ha sido precisa la inclusión de distintos anexos para que la solución técnica sea completa. En los anexos encontramos un completo "tutorial" de configuración y programación de nuestro sistema domótico. Gracias a él, el usuario podrá configurar cada uno de los dispositivos que integran el sistema, programar el comportamiento de nuestra vivienda en función de diferentes horarios o situaciones. El otro anexo consiste en un muestrario de dispositivos que pueden integra nuestro sistema domótico.



2)- Buscar en el diccionario las palabras desconocidas.



3)- Completar este cuadro con la información que corresponda

	Abstract 1	Abstract 2	Abstract 3	Abstract 4	Abstract 5
<b>Cantidad aprox de palabras</b>					
<b>Cantidad de párrafos</b>					
<b>Idioma/s utilizados</b>					
<b>Datos de los autores</b>					
<b>Lugar de publicación</b>					
<b>Vocabulario utilizado</b>					
<b>Persona gramatical utilizada</b>					
<b>Trama/s textual/es</b>					
<b>Intención del texto</b>					
<b>Lector al que se dirige</b>					



4)- Unir con fechas cada abstract con su respectivo tema.

Abstract 1

Robótica

Abstract 2

Inteligencia artificial

Abstract 3

Domótica

Abstract 4

Medicina y tecnología

Lic.



5)- A partir de la elección anterior, indicar cuál es el título de cada abstract con el número que corresponda.

**Tecnología robótica en cirugía oral  
y maxilofacial**

☐

**Desarrollo de una plataforma educativa  
para la investigación en fútbol de robots**

☐

**Diseño y desarrollo parcial de un sistema  
domótico para facilitar la movilidad de  
minusválidos**

☐

**Cirugía robótica en Venezuela – El robot  
Da Vinci**

☐

**Diseño del Sistema de Monitoreo y  
control de un hotel**

☐

### ¿Cómo se escribe un abstract? ¿Cuál es su estructura?



Es muy difícil definir cómo hay que escribir, ya que no existen recetas mágicas, sino que se trata de practicar mucho: escribir, leer, volver a escribir, reformular, modificar y revisar hasta que se encuentre el estilo que se le quiere dar al texto.

Antes de comenzar la escritura del abstract se deben tener en claro las ideas fundamentales del trabajo académico que se ha elaborado, ya que las mismas se expresarán en un único párrafo, cuya extensión varía entre las 180 y 200 palabras.

Habitualmente el párrafo comienza con una oración que expresa el tema central de la investigación y sirve como introducción. Las ideas restantes se deben unir a través de conectores y se termina el párrafo con la conclusión a la que se ha arribado. De ahí que, en el abstract se puede apreciar la siguiente estructura:

- **Introducción:** a través de una oración se presenta el tema, problemas o preguntas de la investigación. También se suelen mencionar los objetivos y el alcance de la misma.

- Metodología: brevemente se hace referencia a las técnicas o enfoques utilizados para llevar adelante el trabajo.

- Conclusión: da cuenta de los resultados obtenidos y se pueden presentar evaluaciones, nuevas relaciones y la aceptación o el rechazo de la hipótesis planteada.

En general, en el abstract se utilizan términos precisos y concretos (se recomienda evitar el uso de abreviaturas y símbolos) y se privilegian los verbos en 3° persona del singular. El título se escribe en **negrita** y los nombres científicos y palabras de origen extranjero en *cursiva*.

Debajo del abstract se ubican las palabras clave y aparecen separadas por comas o guiones.



6)- Si es necesario, releer cada abstract e identificar su estructura.

- a)- ¿Todos los textos la respetan? ¿Cuáles?
- b)- ¿Qué parte de la estructura no falta en ninguno?
- c)- ¿Qué tipo de conectores se utilizan?
- d)- ¿Qué relaciones establecen entre las ideas?

### ¿Qué son las palabras clave?



El concepto palabra clave se refiere a palabras que poseen tanta carga de información, que su sola mención permitirá recordar el contenido de todo un párrafo o de una serie de ideas. Estas palabras son de gran ayuda para el lector porque facilitan el reconocimiento de las oraciones resumidoras, es decir, las que sintetizan la idea principal del párrafo.

Las palabras clave suelen ser sustantivos que se relacionan entre sí y permiten reconstruir la información principal de un texto. Habitualmente estos sustantivos pueden estar acompañados de adjetivos o adverbios que los califiquen, ya que a través de ellos se refleja la profundidad de la problemática que se está planteando y se muestra el compromiso ideológico del autor del trabajo.



7)- Elegir el grupo de palabras clave que corresponda a cada abstract e indicar con el número que corresponda.

**Robótica Situada – Inteligencia Artificial – Squeak – Simulador RobotSoccer**



**Robótica - Nuevas tecnologías - Cirugía oral maxilofacial**



**Inmótica – Domática – Sistema de retroalimentación PI – SIMULINK - MATLAB**



Lic.

**Sistema domótico – Discapacidad –  
Acondicionamiento de edificios**



**PRLR (Programa de Prostatectomía  
Radical Laparoscópica) - Cirugía  
Robótica – DaVinci – Hospital de  
Clínicas Caracas**



8)- La escritura implica un proceso permanente donde se debe revisar, corregir y reescribir. Por eso, se recomienda el uso de borradores, para poder hacer todas las correcciones que se crean pertinentes a medida que se avanza en la elaboración.

Luego del análisis realizado, elaborar el abstract que corresponda al informe que se ha escrito en FAU, durante el Seminario de Ingreso.





## Abstracts completos

### 1)- Tecnología robótica en cirugía oral y maxilofacial

#### Robotic technology in oral and maxillofacial surgery

**Revista Española de Cirugía Oral y Maxilofacial**

*versión impresa* ISSN 1130-0558

**Rev Esp Cirug Oral y Maxilofac v.30 n.1 Madrid ene.-feb. 2008**

## ARTÍCULO CLÍNICO

**J.A. Huet Madrid**

Médico Adjunto. Servicio de Cirugía Oral y Maxilofacial.  
Director del Grupo de Investigación en Robótica y Cirugía Craneofacial.  
Hospital Universitario Vall d'Hebrón, Barcelona, España

### RESUMEN

La utilización de robots en cirugía como ayudantes o como cirujanos despierta interés desde hace décadas. Sus características de precisión, incansabilidad y muchas otras ventajas auguran a esta tecnología un papel destacado en la cirugía maxilofacial del futuro. No obstante, las experiencias en nuestro campo y en otras especialidades quirúrgicas han puesto de manifiesto la falta de madurez de la tecnología robótica para incorporarse a corto plazo a los quirófanos. La introducción de tecnologías para una mayor miniaturización, su actuación cooperativa y una mejor interacción con el medio pueden aportar las características que necesitan para ser útiles y definitivamente incorporarse a nuestra actividad.

**Palabras clave:** Robótica - Nuevas tecnologías - Cirugía oral maxilofacial.

### ABSTRACT

The use of robots in surgery as operating room assistants or as surgical agents has attracted interest for decades. Their accuracy, resistance to fatigue and many other features augur a prominent role of this technology in maxillofacial surgery in the future. Nevertheless, experience in this field and other surgical specialities has shown that robotic technology is not yet mature enough to be used routinely in operating rooms. The introduction of new technologies to

improve miniaturization, cooperative work, and better interactive behavior may endow robots with the necessary features to make them useful enough to include them in our surgical activities.

**Key words:** Robots; New technology; Oral maxillofacial surgery.

## **2) LA MEDICINA Y LA REALIDAD VIRTUAL**

### **CIRUGÍA ROBÓTICA EN VENEZUELA- EL ROBOT DA VINCI**

ING. YURY A. SANJUAN M.

FII-CIES Caracas- Venezuela

Email:[yurysanjuan@cantv.net](mailto:yurysanjuan@cantv.net); [ymatute@fii.org](mailto:ymatute@fii.org)

#### **RESUMEN**

Los avances dentro del campo de la cirugía se han concentrado en la disminución del grado de invasividad en los procedimientos quirúrgicos. El progreso en el área de las imágenes de vídeo, la tecnología endoscópica e instrumentación ha hecho posible, en muchas especialidades quirúrgicas, la transformación de muchos procedimientos de cirugía abierta en cirugía endoscopia. Las investigaciones del futuro se centrarán en ofrecer modalidades terapéuticas y de diagnósticos realizados mediante orificios naturales en las cuales la investigación se realiza a control remoto y por navegación, de manera que la verdadera cirugía “no invasiva” será una realidad. El día 27 de junio de 2006, se inició el Programa de Prostatectomía Radical Laparoscópica (PRLR) asistida por Robot en el Hospital de Clínicas Caracas de Venezuela, con el Robot Da Vinci. En este trabajo presentaremos las principales características de este sistema de cirugía robótica, la experiencia que han tenido en el país y los resultados obtenidos específicamente en el área de Urología.

Palabras Claves: PRLR (Programa de Prostatectomía Radical Laparoscópica), Cirugía Robótica, DaVinci, Hospital de Clínicas Caracas.

#### **ABSTRACT**

#### **THE MEDICINE AND THE VIRTUAL REALITY, ROBOTIC SURGERY IN VENEZUELA – ROBOT DA VINCI.**

Robotic technology designed to extend the benefits of minimally invasive surgery to broadest possible base of patients. Intuitive's products can provide surgeons with all the clinical and technical capabilities of traditional open surgery while enabling them to operate through tiny incisions. Venezuela is up-to-date with medical innovations. A sample of these are the surgeries made in the area of urology of the Hospital de Clínicas Caracas since 2006 with the Da Vinci Surgical System. In this paper will show the Da Vinci's characteristic and the results that have been obtained in this Hospital.

Keywords: minimally invasive, Da Vinci Surgical System, Urology

## **3) DESARROLLO DE UNA PLATAFORMA EDUCATIVA PARA LA INVESTIGACIÓN EN FÚTBOL DE ROBOTS**

Lic. Mariana Urus

Lic. Gonzalo Zabala  
[gonzalo.zabala@vandeduc.edu.ar](mailto:gonzalo.zabala@vandeduc.edu.ar)  
Ricardo Morán  
[richi.moran@gmail.com](mailto:richi.moran@gmail.com)  
Sebastián Blanco  
[sebastiangabrielblanco@gmail.com](mailto:sebastiangabrielblanco@gmail.com)  
Centro de Altos Estudios en Tecnología Informática  
Facultad de Tecnología  
Universidad Abierta Interamericana  
TE / FAX: (5411) 43015240

## 1. Resumen:

El objetivo de la investigación consiste en crear una plataforma educativa que brinde un contexto amigable para la enseñanza y potente para la investigación mediante un ambiente de objetos derivado de Smalltalk llamado "Squeak". Se utilizará como ejemplo el fútbol de robots (físico y simulado) debido a que vincula desafíos cognitivos inherentes a la robótica situada como captación del ambiente, autonomía, navegación, inteligencia artificial, comportamiento colaborativo y respuestas en tiempo real con el interés que genera una actividad lúdica.

## 1. Abstract:

The aim of this investigation is to create an educative platform that provides a friendly context for teaching and powerful for investigating using an environment of objects derived from Smalltalk called "Squeak". Physical and simulated robot soccer will be used as an example because it is related to different concepts such as environment capture, autonomy, navigation, artificial intelligence, collaborative behavior and realtime response combined with the interest that is generated by a recreational activity.

## 2. Palabras clave:

Robótica Situada — Inteligencia Artificial — Squeak — Simulador RobotSoccer — Doraemon — Lego — Entorno — Estrategia — Proxy — Morphs

## 2. Keywords:

Situated Robotics — Artificial Intelligence — Squeak — RobotSoccer Simulator — Doraemon — Lego — Environment — Strategy — Proxy — Morphs

## 4)- Diseño del Sistema de Monitoreo y control de un hotel

**Aparece en las colecciones:** [Artículos de Tesis de Grado - FIEC](#)

Autor: [Rodriguez, Juan Trujillo, Wilson Manssur, Alberto](#)

Palabras clave: INMOTICA – DOMATICA - SISTEMA DE RETROALIMENTACION PI – SIMULINK - MATLAB

Fecha de publicación: 26-feb-2009

Lic. Mariana Urus

## Resumen:

En la actualidad se han desarrollado nuevas tecnologías aplicables a los hogares y por ende a los edificios, las cuales permiten que las personas disfruten de un estilo de vida mejor, esto es conocido como Domótica en los hogares e Inmótica en los edificios. La Domótica es la integración de la tecnología aplicada para la automatización doméstica, en la cual se encuentran diferentes sistemas cuyo propósito es ofrecer a las personas confort, seguridad y ahorro energético. Estos sistemas contemplan el tratamiento y la solución de los problemas que afectan también a los grandes edificios u hoteles. La presente tesis contiene los diferentes sistemas que se controlaron para la automatización de un hotel. Se realizó un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento automatizado de las habitaciones del hotel, desde el punto de vista de la gestión del ahorro de energía, seguridad y confort. Como lo son: Sistema de Iluminación, Sistema de Energía Eléctrica, Sistemas de Control de temperatura, Sistema de Detección en Caso de Incendio, Sistema Anti intrusión y Sistemas de Emergencia Médica. Se realizó también un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento del sistema de transferencia automática que garantice el suministro de energía eléctrica para el hotel, a través de un generador eléctrico, al presentarse una falla del suministro por parte de la Empresa Eléctrica. Finalmente se realizó un sistema de monitoreo y control para el funcionamiento automatizado del sistema de bombeo a presión constante con variador de velocidad, para el suministro de agua en el hotel. Realizando para esto un análisis del sistema del control de realimentación PI, a través de la herramienta de simulación Simulink de Matlab.

## 5)- Diseño y desarrollo parcial de un sistema domótico para facilitar la movilidad de minusválidos

Roqué Capel, Alexis Other authors: Mataix Oltra, Jorge  
Universitat Politècnica de Catalunya. Departament d'Enginyeria Telemàtica

Keywords: Àrees temàtiques de la UPC::Edificació::Instal·lacions i acondicionament d'edificis

Áreas temáticas de la UPC : Edificios inteligentes to de edificios- domótica-

Àrees temàtiques de la UPC::Edificació::Instal·lacions i acondicionament d'edificis::Domòtica Intelligent buildings Home automation Edificis intel·ligents Domòtica Publisher:

Universitat Politècnica de Catalunya Citation: <http://hdl.handle.net/2099.1/3747>

## Abstract:

El objetivo del proyecto consiste en diseñar e implementar una solución domótica destinada a personas con cierta discapacidad. La meta principal es mejorar el nivel de vida de personas con una determinada minusvalía otorgándoles una mayor autonomía dentro de su hogar. El reto ha consistido en crear un sistema que, basándose en la tecnología X10, reuniera la potencia, facilidad de instalación, sencillez de uso, fiabilidad y rentabilidad capaces de romper con las barreras que una persona imposibilitada afronta a diario. Una de las mayores dificultades ha sido la carencia de información y puntos de referencia relacionados con la domótica y la discapacidad. Sin embargo, gracias a la asistencia a diferentes conferencias se ha adquirido la información necesaria para dar los primeros pasos e iniciar el proyecto. El proyecto puede dividirse en dos grandes secciones: En una primera fase se ponen en claro las

Lic. Mariana Urus

necesidades que la domótica puede ofrecer a este tipo de usuarios. Además, se estudia el mercado de la domótica, y se especifica el tipo de discapacidad en la que se va a centrar el proyecto. Posteriormente y como resultado a la fase inicial se implementará una solución técnica que cumplimente con las conclusiones obtenidas en el estudio inicial. Ésta sección consiste en el diseño puramente conceptual del sistema teniendo claras las especificaciones que debemos cumplir para tomar las decisiones oportunas en la elección del protocolo, los componentes y los servicios que integrará nuestro sistema. La solución técnica consiste en un servicio proyecto llave en mano, es decir, se ha realizado una guía que permite a cualquier ingeniero, instalador o al propio usuario dotar a su vivienda de un sistema domótico ajustado a sus características. Conjuntamente a las dos secciones principales ha sido precisa la inclusión de distintos anexos para que la solución técnica sea completa. En los anexos encontramos un completo “tutorial” de configuración y programación de nuestro sistema domótico. Gracias a él, el usuario podrá configurar cada uno de los dispositivos que integran el sistema, programar el comportamiento de nuestra vivienda en función de diferentes horarios o situaciones. El otro anexo consiste en un muestrario de dispositivos que pueden integra nuestro sistema domótico.