



Conference: Interdisciplinary Congress of Renewable Energies, Industrial Maintenance, Mechatronics  
and Information Technology  
**BOOKLET**



RENIECYT - LATINDEX - Research Gate - DULCINEA - CLASE - Sudoc - HISPANA - SHERPA UNIVERSIA - E-Revistas - Google Scholar  
DOI - REDIB - Mendeley - DIALNET - ROAD - ORCID

**Title:** Caracterización de usos de las nociones trigonométricas en la Ingeniería Mecatrónica desde la Matemática Educativa.

**Authors:** TORRES-CORRALES, Diana del Carmen y MONTIEL-ESPINOSA, Gisela.

Editorial label ECORFAN: 607-8695  
BCIERMMI Control Number: 2019-045  
BCIERMMI Classification (2019): 241019-045

Pages: 11  
RNA: 03-2010-032610115700-14

**ECORFAN-México, S.C.**  
143 – 50 Itzopan Street  
La Florida, Ecatepec Municipality  
Mexico State, 55120 Zipcode  
Phone: +52 1 55 6159 2296  
Skype: ecorfan-mexico.s.c.  
E-mail: contacto@ecorfan.org  
Facebook: ECORFAN-México S. C.  
Twitter: @EcorfanC

[www.ecorfan.org](http://www.ecorfan.org)

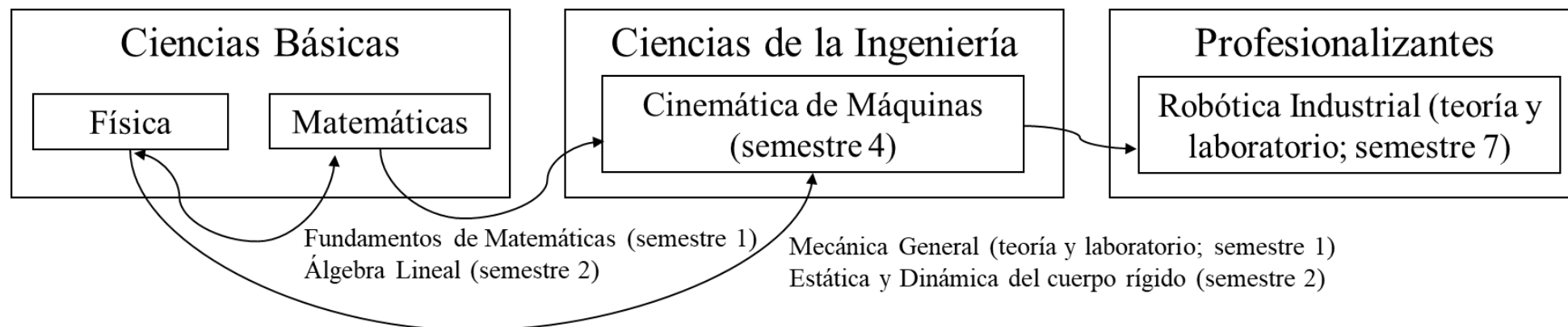
**Holdings**

|         |             |            |
|---------|-------------|------------|
| Mexico  | Colombia    | Guatemala  |
| Bolivia | Cameroon    | Democratic |
| Spain   | El Salvador | Republic   |
| Ecuador | Taiwan      | of Congo   |
| Peru    | Paraguay    | Nicaragua  |

# 1. Introducción

Proyecto doctoral en Matemática Educativa, que desde la Teoría Socioepistemológica (TS) se planteó la pregunta de investigación: *¿qué usos de las nociones trigonométricas se dan en la Ingeniería Mecatrónica cuando los estudiantes resuelven problemas de la Robótica?*, y emplea el Método Etnográfico en conjunto con la teoría para identificarlos y caracterizarlos.

- Revisión de planes y programas de estudio de una universidad mexicana se delimitó en 3 niveles: (1) Ingeniería Mecatrónica, (2) Robótica Industrial y (3) Problema cinemático directo.
- Desarticulación matemática respecto al *uso de las nociones trigonométricas*, que desde la experiencia docente vinculamos a: (1) el estudiante no la identifica, (2) el estudiante la identifica pero no recuerda los algoritmos, y (3) el docente de Ingeniería da un repaso.



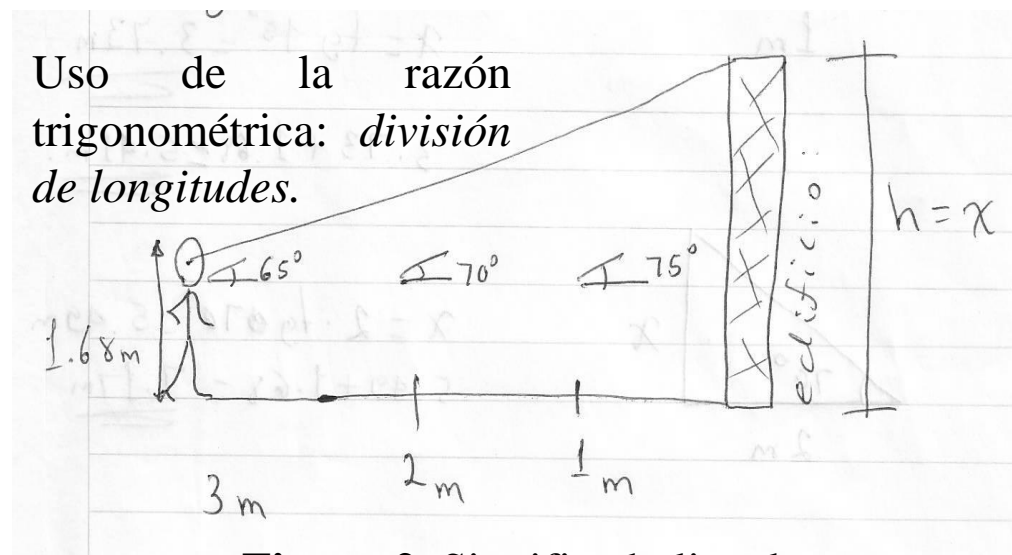
**Figura 1.** Sección de la organización curricular de Ingeniería Mecatrónica. Fuente: Construcción personal

# 1.1 Discurso Matemático Escolar (dME) de la TS

Atribuimos la **desarticulación matemática** identificada a la *limitación de usos y significados* que promueve el dME.

Revisión de la literatura en Didáctica de la Trigonometría en: secundaria, medio superior y superior.

Ausencia de elementos de construcción social.

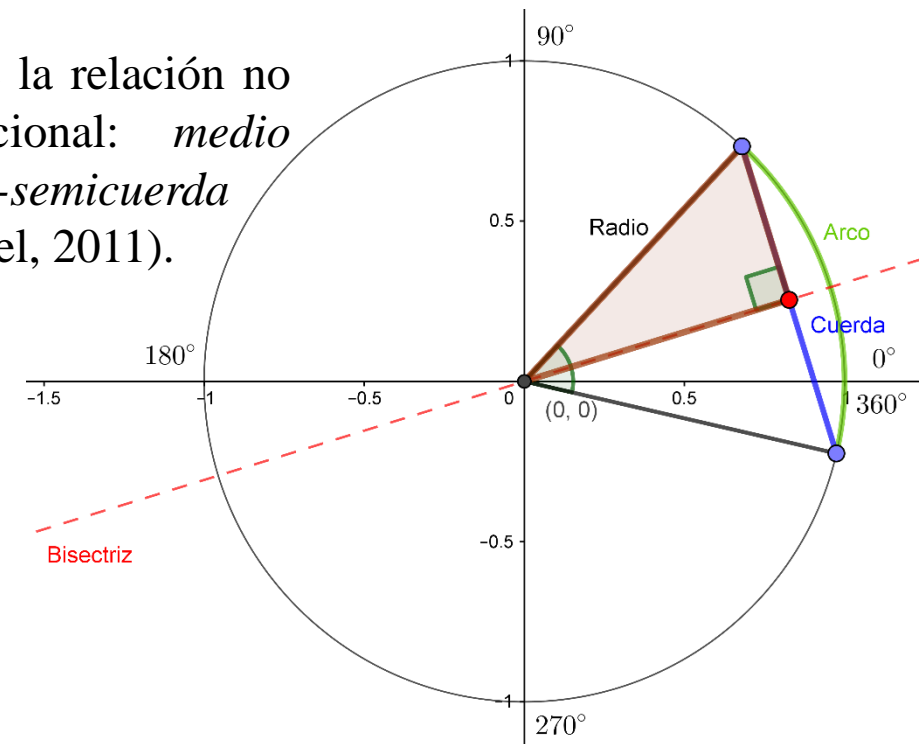


**Figura 2.** Significado lineal.

Fuente: adaptada de (Jácome, 2011, p. 126)

Estudio de los *usos culturalmente situados* del conocimiento matemático en las Ingenierías: (1) análisis histórico-epistemológico, (2) situaciones de aprendizaje y (3) quehacer en el aula.

Uso de la relación no proporcional: *medio ángulo-semicuerda* (Montiel, 2011).



**Figura 3.** Significado de herramienta proporcional.

Fuente: construida a partir de (Montiel, 2011)

## 2. Estudio de los usos del conocimiento trigonométrico

*Tres acercamientos:*

- 1) Revisión bibliográfica de su didáctica y en revistas de Ingeniería.
  - 2) Análisis documental a lo largo del currículo.
  - 3) Análisis desde su contexto natural de producción.
- } Etapas del método etnográfico } Triangulación

| Momento        | Etapa  | Fuente de datos  |
|----------------|--|--|
| I. Recolección | 1. Documentación del escenario                     | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Observación no participante</li> </ul>  |
|                | 2. Planeación del trabajo de campo                 |  |
| II. Producción | 3. Trabajo de campo                                | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Observación participante</li> <li>• Conversación</li> </ul>   |
|                |  | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Método para configurar episodios</li> <li>• Estudio de casos</li> <li>• Matriz de análisis cualitativo</li> </ul> |
| III. Análisis  | 4. Análisis descriptivo                            | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Documentación</li> <li>• Repaso de la matemática</li> <li>• Problema cinemático directo</li> </ul>                |
|                | 5. Análisis cualitativo de la actividad matemática |  |

**Tabla 1.** Método etnográfico de la investigación. Fuente: construida con base en (Geertz, 2006; Hammersley y Atkinson, 1994; Rodríguez-Gómez y Valldeoriola, 2012)

## 2.1 Análisis cualitativo de la actividad matemática

| Construcción de significado relativo a lo trigonométrico en la Ingeniería |           |   |  |            |  |
|---|-----------|---|--|------------|--|
| Elemento*   |           | Acciones (¿qué hacen?, ¿cómo lo hacen?) |  |            |  |
| Medición y proporcionalidad   |           |   |  |            |  |
| Procesos de construcción de referentes visuales                           |           |   |  |            |  |
| Modelación para el paso de lo macro a lo micro                            |           |   |  |            |  |
| <i>Razonamientos</i>  |           |   |  |            |  |
| Empírico/Métrico  |           | Espacial                                |  | Geométrico |  |
| Gráfico   |           | Aritmético                              |  | Algebraico |  |
| Covariacional   |           | Cuantitativo                            |  | Analítico  |  |
| <i>Usos del ángulo</i>  |           |   |  |            |  |
| Cualidad  |           | Relación                                |  | Cantidad   |  |
|   | Carácter: | Estático                                |  | Dinámico   |  |
| <b>Análisis de la actividad matemática:</b>                               |           |   |  |            |  |
| <b>Usos de las nociones trigonométricas:</b>                              |           |   |  |            |  |
| <b>Actividades (¿para qué lo hacen?):</b>                                 |           |   |  |            |  |

Análisis transversal

**Tabla 2.** Matriz de análisis cualitativo de la actividad matemática. Fuente: construida con base en (Cantoral, Montiel y Reyes-Gasperini, 2015; Moore, 2014; Newcombe y Shipley, 2015; Rotaeché y Montiel, 2017; Scholz, 2014; Sierpinska, 2000; Vohns, 2006; Wai, Lubinski y Benbow, 2009).

\*Nota: Elementos de construcción social de conocimiento trigonométrico.

# 3. Resultados

**Participantes:** 47 estudiantes (42 hombres y 5 mujeres), que tenían entre 21 a 24 años de edad, y un profesor de tiempo completo quien impartió ambas clases.

## Análisis descriptivo

**Contexto cultural** (comportamiento e interacciones sociales):

- El quehacer en la Robótica es sintetizar aspectos del funcionamiento del cuerpo humano porque existen trabajos que lo ponen en peligro y por la eficiencia en los procesos.
- El profesor y los estudiantes explicaron el trabajo que hace el robot mediante tres aspectos esenciales: *el movimiento circular*, que se genera gracias a un par cinemático rotacional, *el desplazamiento* por un par prismático, y *el proceso de modelación matemática* que se da para modelar el paso de lo macro (robot) a lo micro (modelo).
- Cuando los estudiantes han tendido dudas se han apoyado con hombres, el 77% de los hombres y el 100% de las mujeres.

**Contexto situacional** (influencia del tiempo, el lugar y las condiciones donde se lleva a cabo la actividad matemática):

- Organización curricular de los temas asociados al problema cinemático directo.
- Calendario escolar.
- Dinámica del laboratorio y la teoría.
- En la construcción de referentes visuales *omitieron medir físicamente* por el tiempo que conlleva hacerlo y en su lugar construyeron diagramas cinemáticos en *bosquejo*.
- Movimiento corporal para explicar el movimiento del robot.
- Diferentes formas de hacer la *regla de la mano derecha*.

## 3. Resultados

**Contexto de significación:** da forma y sentido a la matemática en juego.

- La *construcción de referentes visuales* (triángulo, círculo y movimiento circular) es el contexto de significación para las nociones trigonométricas porque con ellos se *modeló el problema en el espacio*, dando el paso de lo macro (objeto real) a lo micro (modelo: diagrama) y se articularon más usos.
- De la construcción de referentes visuales en diagramas –bosquejo o a escala–, lo central fue el *movimiento circular* y la composición de varios de estos junto con los desplazamientos, su representación y matematización; donde el *triángulo rectángulo* –explícito o implícito– es una herramienta para determinar la posición, que al igual que los *sistemas de coordenadas* no se proporcionan ni tienen sus elementos asignados *a priori* tal como sucede en las Ciencias Básicas.
- El movimiento circular de un objeto (junta a aflojar, eslabón de un mecanismo o elemento del robot) se dio para estudiar por *casos particulares* (posiciones) *el giro del ángulo* con respecto a una *referencia* (cateto, distancia, longitud, ejes) con o sin utilizar el sistema cartesiano.

# 3. Resultados

Asignatura, tema o problema

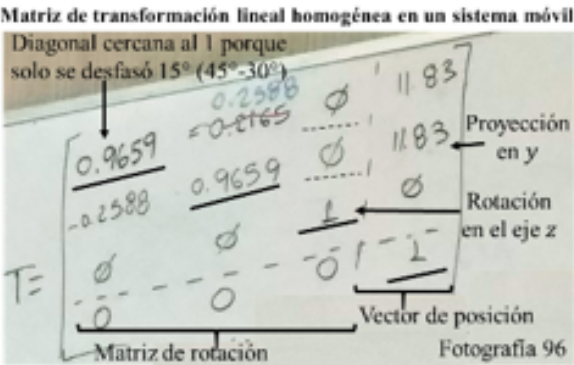
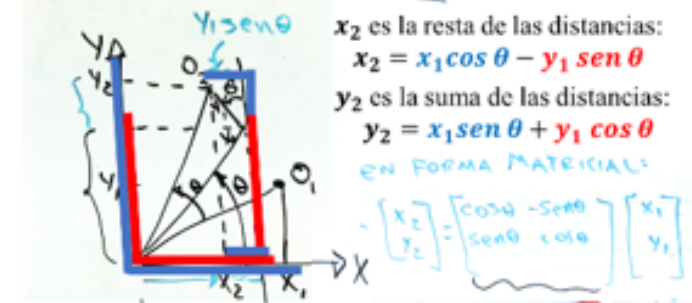
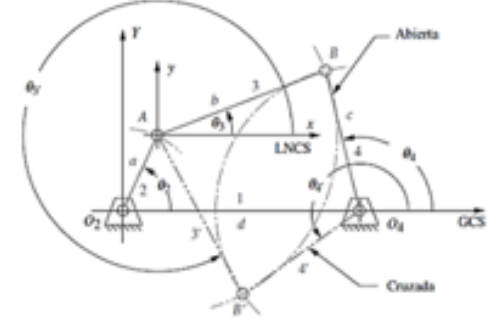
| Uso   | Noción trigonométrica   | Ejemplo   |   |
|---|---|---|---|
| <p><b>Aritmético</b><br/>Hace división de longitudes (catetos e hipotenusa) en bosquejos de triángulos rectángulos</p>                                      | <p>Razones trigonométricas, con énfasis en las razones seno y coseno del ángulo</p>   | $\text{Cos } \theta = \frac{F_x}{F}$ $\text{Sen } \theta = \frac{F_y}{F}$   | <p>Fundamentos de Matemáticas<br/>En todos</p>                    |
| <p><b>Algebraico</b><br/>Desarrolla y/o emplea ecuaciones con cantidades fijas y variables</p>  | <p>Razones seno y coseno del ángulo<br/>Leyes de seno y coseno<br/>Tangente inversa del ángulo<br/>Identidades trigonométricas<br/>Matriz de rotación<br/>Matriz de cambio de coordenadas</p> | <p>Componentes rectangulares del vector fuerza: <math>F_x = F \text{Cos } \theta</math> y <math>F_y = F \text{Sen } \theta</math><br/>Identidad del doble de un ángulo: <math>\text{Sen } (\theta_1 + \theta_2) = S \theta_1 C \theta_2 + C \theta_1 S \theta_2</math><br/>Matriz de cambio de coordenadas en el plano cartesiano: <math>\begin{bmatrix} \text{Cos } \theta &amp; -\text{Sen } \theta \\ \text{Sen } \theta &amp; \text{Cos } \theta \end{bmatrix}</math></p> | <p>Fundamentos de Matemáticas<br/>Álgebra Lineal<br/>En todos</p> |
| <p><b>Cuantitativo</b><br/>Reconoce la procedencia de la cantidad (ángulo y distancia) y/o identifica el tipo de matriz por su estructura (composición)</p> | <p>Valor de seno y coseno del ángulo<br/>Matrices de elementos de pares rotativos y prismáticos<br/>Matriz de transformación lineal homogénea</p>   |  <p>Matriz de transformación lineal homogénea en un sistema móvil<br/>Diagonal cercana al 1 porque solo se desfasó 15° (45°-30°)<br/>Proyección en y<br/>Rotación en el eje z<br/>Vector de posición<br/>Fotografía 96</p>  | <p>Robótica Industrial<br/>(interpretación a la matemática)</p>   |

Tabla 3. Síntesis de usos de las nociones trigonométricas. Fuente: construcción nuestra.



# 3. Resultados

| Uso  | Noción trigonométrica  | Ejemplo  |
|--|--|--|
| <p><b>Métrico</b></p> <p>Establece y/o emplea la relación cateto-cateto, distancia-distancia y eje-eje en un modelo (bosquejo o a escala) para calcular ángulos y distancias</p>   | <p>Matriz de rotación</p> <p>Matriz de cambio de coordenadas</p> | <p><b>MATRIZ DE ROTACIÓN</b></p>  <p> <math>x_2</math> es la resta de las distancias:<br/> <math>x_2 = x_1 \cos \theta - y_1 \sin \theta</math><br/> <math>y_2</math> es la suma de las distancias:<br/> <math>y_2 = x_1 \sin \theta + y_1 \cos \theta</math><br/> <b>EN FORMA MATRICIAL:</b><br/> <math display="block">\begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta &amp; -\sin \theta \\ \sin \theta &amp; \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix}</math> </p> <p>Fuente: Cuaderno de notas 6</p> |
| <p><b>Geométrico</b></p> <p>Construye modelos a escala de objetos que dan la solución al problema en casos particulares; e identifica en los modelos (a escala o bosquejos) figuras geométricas (triángulos, círculos, prismas, cilindros, esferas, entre otros) y sus propiedades</p> | <p>Relación ángulo-distancia</p>                                 | <p><b>Mecanismo de cuatro barras</b></p>  <p>Fuente: Adaptado de (Norton, 2009: 38)</p>  |

Robótica Industrial

Cinemática de Máquinas Robótica Industrial

Continuación Tabla 3. Síntesis de usos de las nociones trigonométricas. Fuente: construcción nuestra.

## 4. Discusión y Conclusiones

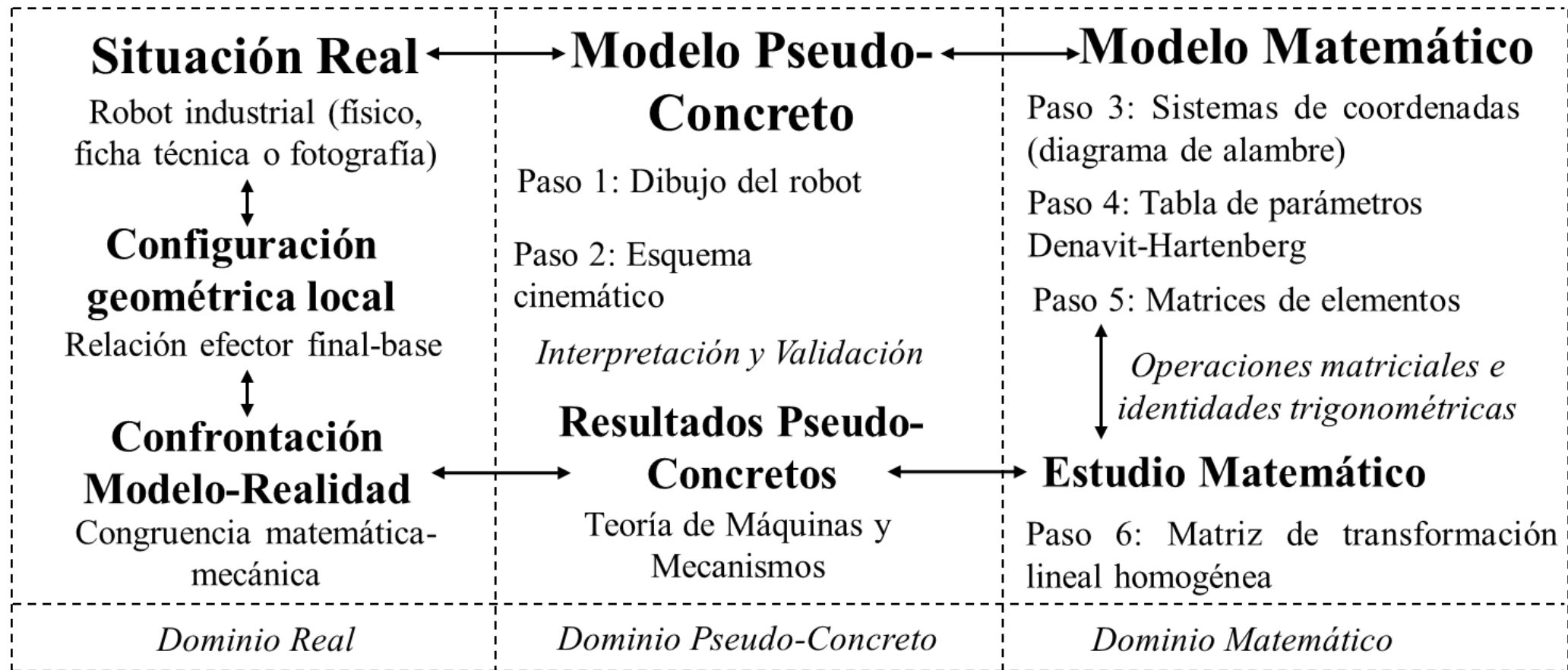


Figura 4. Proceso de modelación matemática del problema cinemático directo. Fuente: construida a partir de (Rodríguez-Gallegos, 2010, p. 197). Nota: *método de los seis pasos*, adaptación e interpretación del profesor (M. Herrera, comunicación personal, 22/10/2018) del artículo de Denavit y Hartenberg (1955).

## 4. Discusión y Conclusiones

- Se dieron los elementos de construcción social de conocimiento trigonométrico que señalan (Cantoral, Montiel y Reyes-Gasperini, 2015): (1) medir y reflexionar sobre la proporcionalidad, (2) construir modelos (a escala o bosquejos), (3) modelar el paso de lo macro (objeto real) a lo micro (modelo) y (4) hacer relaciones del ‘ángulo–longitud en el triángulo o cuerda en el círculo’.
- Desarrollo de habilidades espaciales combinadas (razonamiento espacial).
- Acciones y argumentos del profesor y de los estudiantes aluden a la naturaleza trascendente de la *cantidad trigonométrica* (naturaleza no lineal), relacionados con su manejo en el círculo.
- El quehacer de la Robótica nos permitió identificar elementos para el rediseño del dME, con el cual se busca ampliar el significado del conocimiento trigonométrico en las asignaturas de Matemáticas de la Ingeniería y en niveles educativos previos, con sus respectivas adaptaciones de acuerdo al contexto situacional y cultural.

## 5. Referencias

- Cantoral, R., Montiel, G. y Reyes-Gasperini, D. (2015). Análisis del discurso Matemático Escolar en los libros de texto, una mirada desde la Teoría Socioepistemológica. *Avances de Investigación en Educación Matemática*, 8, 9-28.
- Denavit, J. y Hartenberg, R. (1955). A kinematic notation for lower pair mechanisms based on matrices. *Journal of applied mechanics*, 77(2): 215-221.
- Geertz, C. (2006). *La interpretación de las culturas*. Duodécima Edición. España: Gedisa.
- Hammersley, M. y P. Atkinson (1994). *Etnografía. Métodos de Investigación*. Segunda Edición. Barcelona: Paidós.
- Jácome, G. (2011). *Estudio socioepistemológico a las relaciones trigonométricas en el triángulo rectángulo. Un acercamiento a los significados construidos por el profesor*. Tesis de maestría, México: Centro de Investigación en Ciencia Aplicada y Tecnología Avanzada del Instituto Politécnico Nacional.
- Montiel, G. (2011). *Construcción de conocimiento trigonométrico. Un estudio socioepistemológico*. México: Diaz de Santos.
- Moore, K. (2014). Quantitative reasoning and the sine function: The case of Zac. *Journal for Research in Mathematics Education*, 45(1), 102-138.
- Newcombe, N. y Shipley, T. (2015). Thinking about spatial thinking: New typology, new assessments. En J. Gero (Ed.), *Studying visual and spatial reasoning for design creativity* (pp. 179–192). Dordrecht: Springer.
- Rodríguez-Gallegos, R. (2010). Aprendizaje y enseñanza de la modelación: el caso de las ecuaciones diferenciales. *Revista Latinoamericana de Investigación en Matemática Educativa*, 13(4-1), 191-210.
- Rodríguez-Gómez, D. y Valldeoriola, J. (2012). *Metodología de la investigación*. España: Universitat Oberta de Catalunya.
- Rotaeché, R. y Montiel, G. (2017). Aprendizaje del concepto escolar de ángulo en estudiantes mexicanos de nivel secundaria. *Educación Matemática*, 29(1): 171-199. doi: 10.24844/EM2901.07
- Scholz, O. (2014). *Construcción de significados para lo trigonométrico en el contexto geométrico del círculo*. Tesis de maestría, México: Centro de Investigación en Ciencia Aplicada y Tecnología Avanzada del Instituto Politécnico Nacional. doi: 10.13140/RG.2.2.34414.10568
- Sierpiska, A. (2000). On Some Aspects of Students' Thinking in Linear Algebra. En J. Dorier (Ed.), *On the Teaching of Linear Algebra* (pp. 209-246). Dordrecht: Springer.
- Vohns, A. (2006). Reconstructing basic ideas in geometry—an empirical approach. *ZDM*, 38(6): 498-504. <https://doi.org/10.1007/BF02652787>
- Wai, J., Lubinski, D. y Benbow, C. (2009). Spatial ability for STEM domains: Aligning over 50 years of cumulative psychological knowledge solidifies its importance. *Journal of Educational Psychology*, 101(4): 817-835.



**ECORFAN®**

© ECORFAN-Mexico, S.C.

No part of this document covered by the Federal Copyright Law may be reproduced, transmitted or used in any form or medium, whether graphic, electronic or mechanical, including but not limited to the following: Citations in articles and comments Bibliographical, compilation of radio or electronic journalistic data. For the effects of articles 13, 162,163 fraction I, 164 fraction I, 168, 169,209 fraction III and other relative of the Federal Law of Copyright. Violations: Be forced to prosecute under Mexican copyright law. The use of general descriptive names, registered names, trademarks, in this publication do not imply, uniformly in the absence of a specific statement, that such names are exempt from the relevant protector in laws and regulations of Mexico and therefore free for General use of the international scientific community. BCIERMMI is part of the media of ECORFAN-Mexico, S.C., E: 94-443.F: 008- ([www.ecorfan.org/](http://www.ecorfan.org/) booklets)