

## FE DE ERRATAS

---

El Consejo Editorial de *Ingeniería: Revista de la Universidad de Costa Rica*, comunica a la comunidad científica nacional e internacional, lo siguiente:

1. Que el texto del documento “Estimación de fuerzas externas sobre plataforma omnidireccional para un control seguro en interacciones humano-robot”, que está a la vista entre las págs. 147 - 153 de este volumen, fue ampliado a solicitud de los autores respectivos, motivo por el cual su extensión aumentó a dos páginas adicionales.
  2. El contenido de este documento corresponde a la ponencia ganadora de las III Jornadas de Investigación 2021.
-