



**Universidad
Pontificia
Bolivariana**

**PRESENTACIÓN INFORME
FINAL DE TRABAJO DE
GRADO**

VICERRECTORIA
ACADÉMICA

FO-IP-007

**SÍNTESIS ESTRUCTURAL DE UNA SUSPENSIÓN PARA MOTOCICLETA TIPO
CROSS**

POR:

ANDRÉS FELIPE COGOLLO HERNÁNDEZ

SEBASTIAN HOYOS GUERRA

UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA
FACULTAD DE INGENIERÍAS Y ARQUITECTURA

INGENIERA MECÁNICA

MONTERÍA

2019

**SÍNTESIS ESTRUCTURAL DE UNA SUSPENSIÓN PARA MOTOCICLETA TIPO
CROSS**

POR:

ANDRÉS FELIPE COGOLLO HERNÁNDEZ

SEBASTIAN HOYOS GUERRA

ASESOR

CLAUDIA MARCELA PÉREZ MADRID

NEIDER NADID ROMERO NUÑEZ

Ingeniero Mecánico

UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA
FACULTAD DE INGENIERÍAS Y ARQUITECTURA

INGENIERA MECÁNICA

MONTERÍA

2019

DEDICATORIAS

Dedico este proyecto a mis padres José Antonio Cogollo Lozano y Consuelo Hernández Vargas, que, por su gran amor, educación, apoyo incondicional, esfuerzo y sacrificio pude alcanzar este gran logro en mi meta de ser profesional. A mi hermana Mara Alejandra Cogollo Hernández, que son su apoyo y cariño, me motivaron a ser un ejemplo para ella. A toda mi familia por sus consejos y oraciones que me ayudaron a ser la persona que soy en la actualidad.

Andrés Felipe Cogollo Hernández

Dedico este proyecto a mis padres Alexander Hoyos Lora y Maribel Guerra Pacheco, que me brindan todo su apoyo, quienes con su amor, paciencia y esfuerzo me han impulsado a cumplir hoy un sueño más, gracias por inculcar en mí el ejemplo de esfuerzo y valentía, de no temer las adversidades porque Dios está conmigo siempre.

Y una dedicatoria especial a mi primo Abel Jesús Berdella que en paz descansa, por su gran motivación en vida y el ser profesional era uno de los tantos proyectos que teníamos juntos.

Sebastián Hoyos Guerra

AGRADECIMIENTOS

Agradezco principalmente a Dios por darme la salud, por mi familia, por darme la sabiduría para poder cumplir este gran logro.

A los docentes de la universidad Pontificia Bolivariana, en especial al Ing. Néider Romero y a la Ing. Claudia Pérez por ayudarnos en este trabajo de investigación.

Andrés Felipe Cogollo Hernández

Doy gracias a Dios por la vida, por permitirme ser parte de esta Institución que no solo me brindó conocimientos académicos, sino que también me ha ayudado a crecer en lo espiritual, en la fe y el amor de Dios.

A los docentes de la facultad de ingeniería mecánica en especial a la Ing. Claudia Pérez Madrid y el Ing. Néider Romero por compartir sus conocimientos y aportar en esta investigación.

Sebastián Hoyos Guerra

INDICE	
RESUMEN	8
ABSTRACT	9
INTRODUCCIÓN	10
OBJETIVOS	13
OBJETIVO GENERAL	13
OBJETIVOS ESPECÍFICOS	13
1 MARCO TEÓRICO Y ESTADO DEL ARTE	14
1.1 MOTOCICLETA	14
1.1.1 HISTORIA	14
1.2 LA CINEMÁTICA	20
1.3 ISÓMEROS	22
1.4 ANTECEDENTES CIENTÍFICOS	26
2 METODOLOGÍA	28
3 RESULTADOS	34
4 CONCLUSIÓN	42
5 BIBLIOGRAFÍA	44
6 ANEXOS.	46

CONTENIDO DE FIGURAS

Figura 1. Esquema de motocicleta	14
Figura 2. Basculante de 2 brazos	16
Figura 3. Amortiguador.....	17
Figura 4. Conexión directa.....	19
Figura 5. Conexión por bieletas	20
Figura 6. Isómero	22
Figura 7. Isómero de Watt y Stephenson.....	23
Figura 8. Diferencias entre Watt y Stephenson.....	24
Figura 9. Isómeros de 8 barras	25
Figura 10. Representación de las cadenas cinemáticas.....	25
Figura 11. Etapas del proyecto de síntesis estructural	28
Figura 12. Generación de la cadena cinemática.....	30
Figura 13. Representación por grafo y configuraciones posibles de composición.....	31
Figura 14. Código para la identificación de los resultados de cadenas cinemáticas.	32

CONTENIDO DE TABLAS

Tabla 1. Tabla de suspensiones actuales.....	18
Tabla 2. Número de isómeros válidos.....	23
Tabla 3. Número de eslabones por cada tipo de isómeros de 1gdl	30
Tabla 4. Número de estructuras funcionales obtenidos de cada tipo de isómeros.....	34
Tabla 5. Evaluación de potencialidad de representaciones funcionales de los mecanismos de suspensión.....	35
Tabla 6. Ranking de mecanismos potenciales Tabla 6. Ranking de mecanismos potenciales	36
Tabla 7. Comparación de los sistemas de suspensión obtenidos con los que se están comercializando.....	40

RESUMEN

En este proyecto se propone un procedimiento de SÍNTESIS ESTRUCTURAL DE UNA SUSPENSIÓN PARA MOTOCICLETA TIPO CROSS, a partir de Isómeros de 6 y 8 barras que propone la teoría de mecanismos, generando un listado de posibles topologías de mecanismos de suspensión y analizando las patentes de marcas comerciales como Suzuki, Honda y Kawasaki. Y además para identificar como potenciales a todos los mecanismos que cumplen con los criterios del grado de libertad, formación del amortiguador y ubicación de la rueda, los cuales pueden ser usados para futuras investigaciones en otro tipo de síntesis.

ABSTRACT

This project proposes a procedure of STRUCTURAL SYNTHESIS OF A SUSPENSION FOR MOTORCYCLE TYPE CROSS, from Isomers of 6 and 8 bars proposed by the theory of mechanisms, generating a list of possible topologies of suspension mechanisms and analysis of the marks of trademarks such as Suzuki, Honda and Kawasaki. And also, to identify as potential all the mechanisms that require the criteria of the degree of freedom, formation of the shock absorber and location of the wheel, which can be used for future research in another type of synthesis.

INTRODUCCIÓN

Desde que se inventaron las primeras motocicletas a inicios del siglo XIX, han sido muchas las pruebas de optimización para los sistemas de suspensión trasera. Es sabido que la función principal de la suspensión trasera de las motos es, en conjunto con el basculante, disminuir los esfuerzos generados por la inestabilidad del terreno o por las fuerzas generadas por la motocicleta, tanto al momento de acelerar, como al frenar. Además, se debe asegurar el contacto de las ruedas con el suelo en todo momento. Cualquier diseño debe tener esta finalidad, sin descartar los aspectos de peso, coste y vida útil de los diferentes elementos del sistema de suspensión. (Kennedy, 2012).

En los últimos años el mercado de las motocicletas ha venido en aumento, debido a que cada día crean nuevos diseños y muchas familias colombianas la ven como fuente ingreso y generación de empleo, porque proporciona ahorro en consumo y en los tiempos de desplazamiento, lo cual permite mejorar la calidad de vida (Castillo *et al.*, 2012; Núñez, 2014).

En la actualidad Colombia es el segundo país en América, después de Brasil, consumo y producción de motocicletas (Diaz *et al.*, 2009; de Motos Japonesas, 2012). Además, es de resaltar que a nivel mundial en lo que concierne a producción de motocicletas se resalta a Colombia como el país con mayor diversificación de inversión y una excelente presencia productiva en el hemisferio (HONDA, KAWASAKI, SUZUKI).

El entorno socioeconómico en el que se encuentra la industria de motocicletas en Colombia hace que este vehículo se consolide como una alternativa de movilidad y transporte para los colombianos de estratos bajo, sino que también sea visto como otra opción para incrementar los ingresos de los colombianos que ven la motocicleta como una fuente de trabajo (de Motos Japonesas, 2012; Castillo *et al.*, 2012). Cifras dadas por la Cámara Automotriz de la Andi, en el 2015, 830.304 colombianos adquirieron una motocicleta, de estas fueron producidas en Colombia un total de 809.091. En 2016 las ventas aumentaron en un 34,8%. De lo cual se estima que, 3.210.000 hogares colombianos cuentan con al menos 1 motocicleta. Lo que es una cifra significativa que muestra un balance sobre el consumo.

Por otro lado, a nivel nacional no se encuentran estudios realizados sobre síntesis estructural del mecanismo de suspensión trasera de motocicletas. No se reportan procedimientos generales de síntesis dimensional. En el contexto nacional es de suma confidencialidad la investigación en ingeniería de motocicletas por lo que es difícil la obtención de información sobre procedimientos de diseño en esta área.

Con el desarrollo de la presente investigación se pretende diseñar un procedimiento que permita conocer la síntesis estructural sobre la composición de las partes de las motocicletas, además de contribuir en esta área en el contexto nacional. Contribuir a la teoría de mecanismos a través del método de la síntesis estructural; esto ayuda a determinar una óptima configuración para que el amortiguador trabaje de manera satisfactoria todo su recorrido, sin omitir los problemas de espacio, de la manera más eficiente de las motocicletas.

Es importante agregar que este proyecto hace parte de un trabajo previo desarrollado desde el semillero SIMEC titulado “Diseño óptimo de una suspensión para una motocicleta tipo Cross” que fue presentado a la convocatoria de Semilleros que la universidad realiza anualmente. A pesar de que el proyecto no fue escogido para financiación, se planteó un nuevo enfoque para el proyecto de tal forma que pudiera ser desarrollado con los equipos y herramientas con las que cuenta la Universidad. Este proyecto es representativo porque permite ampliar los trabajos desarrollados en el área de Diseño mecánico, especialmente en la síntesis de mecanismos y permite fortalecer el Semillero de Investigación SIMEC.

OBJETIVOS

OBJETIVO GENERAL

Realizar una síntesis estructural de mecanismos de suspensión de motocicleta tipo Cross para determinar las combinaciones funcionales de suspensión que aún no se encuentran en el mercado.

OBJETIVOS ESPECÍFICOS

- Revisar la bibliografía existente acerca de la síntesis de mecanismos para determinar los componentes básicos de la suspensión a partir de los isómeros de 6 y 8 barras.
- Realizar la representación por grafos para determinar el número de combinaciones posibles para la representación funcional.
- Identificar los componentes básicos de la suspensión que representan el chasis y el eslabón basculante para obtener la representación funcional.
- Identificar los mecanismos patentados y sin patentar en las bases de datos consultadas y seleccionar los mecanismos potenciales que pueden ser implementados en sistemas de suspensiones.

1 MARCO TEÓRICO Y ESTADO DEL ARTE

1.1 MOTOCICLETA

1.1.1 HISTORIA

La historia de la motocicleta ha consolidado sus propios diseños y evolución. esta evolución no es tan distinta, pero importante al momento de tener en cuenta que se trata de un vehículo mucho más pequeño, a causa de esto, la motocicleta ha atrasado otros sistemas de transporte. Es de resaltar que la moto es una predecesora de la bicicleta. Las primeras motocicletas no tenían suspensión, lo cual era una sucesión acertada para los motores que no superaban potencias de 1 CV, y las vibraciones generadas en las ruedas eran mínimas. Con lo dicho anteriormente se ha posicionado el concepto de ciclomotor, y se nota como el aumento de la potencia en el motor necesita de un sistema de suspensión. Por lo cual, no contar con un sistema de suspensión ocasiona dificultades en la comodidad y estabilidad en la motocicleta, afectando el manejo de la misma. (Foale, 2003).

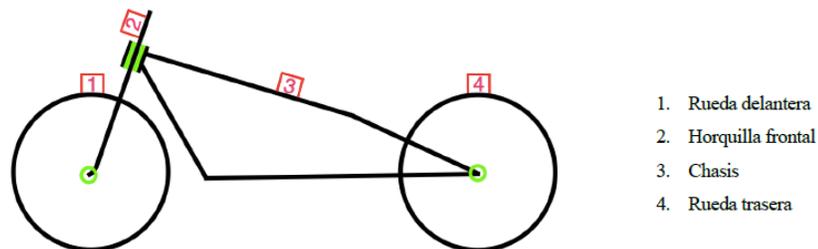


Figura 1. Esquema de motocicleta

(Fuente: Kennedy, 2012)

Como se observa en la **¡Error! No se encuentra el origen de la referencia.** La horquilla cumple la función de conectar el chasis y la rueda delantera. Por medio de un par revolución que transmite al conductor hace los cambios de dirección; a su vez, es importante mencionar que es el elemento al cual se le ejerce mayor carga al momento de frenar. Por su parte el chasis es la estructura base de la motocicleta ya que soporta el motor y al conductor. También es de mencionar que el chasis es la estructura la cual se ejercen los mayores esfuerzos a los que está expuesta la moto. (Foale, 2003).

- **SUSPENSIÓN**

La suspensión trasera fue implementada después de la delantera, ya que en las primeras motocicletas no era tan necesario o no se percataban de su necesidad. Al haber un aumento de la velocidad en las motocicletas tomaron como alternativas implementar resortes debajo del asiento con la finalidad de disminuir los golpes y obtener mejor estabilidad en la rueda trasera causado por el terreno. después de esto a la rueda se le dio un movimiento vertical. Así todo el chasis permanece rígido, por medio de unos émbolos. (Fernández, 2017).

Al final se eligió implementar un basculante que en la actualidad aun es usado en la motocicleta, primero se incluyeron dos amortiguadores en cada brazo del basculante, pero con el tiempo se fue optimizando el sistema, quedando con solo un amortiguador de cada lado. Después de esto se implementó el sistema por bieletas ya que esto maximiza la rigidez al final del recorrido que realiza el

amortiguador (Kennedy, 2012). la finalidad del sistema de suspensión trasera es disminuir los esfuerzos que se generan a causa del terreno o también por la velocidad y peso de la misma al momento de frenar y acelerar. (Crouse, 1992).

- **BASCULANTE**

La función del basculante es sostener la rueda trasera, permitiendo que la rueda gire alrededor de un eje. Los primeros basculantes eran conformados con dos brazos laterales unidos a un eje, esta estructura tenía problemas torsión, que se solucionó con la implementación de amortiguadores en los brazos del basculante. Los primeros basculantes no soportaban casi ningún esfuerzo y su sección era redonda, con el tiempo notaron la importancia del basculante, esta genera mejor manejo y estabilidad en la motocicleta. (Ver **¡Error! No se encuentra el origen de la referencia.**) (Crouse, 1992; Kennedy, 2012).

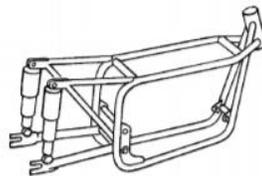


Figura 2. *Basculante de 2 brazos*

(Fuente: Kennedy, 2012)

Los primeros diseños de basculante la sección redonda y su resistencia era mínima ante cualquier esfuerzo, cuando notaron que el basculante es parte fundamental para logara una buena estabilidad y manejo en la motocicleta,

implementaron refuerzos y se cambió la sección a cuadrada o también rectangular y así mejorando su comportamiento. (Crouse, 1992; Kennedy, 2012)

- **AMORTIGUADOR**

Los amortiguadores tienen como fin de disminuir los movimientos bruscos o golpes causados por la inestabilidad del terreno. Los amortiguadores de mayor calidad cuentan con sistemas de precarga. Esto consiste en que la fuerza ejercida en el resorte se disminuya consiguiendo una mejor una mejor respuesta al someterse a mayores fuerzas. (Kennedy, 2012). (Ver **¡Error! No se encuentra el origen de la referencia.**)

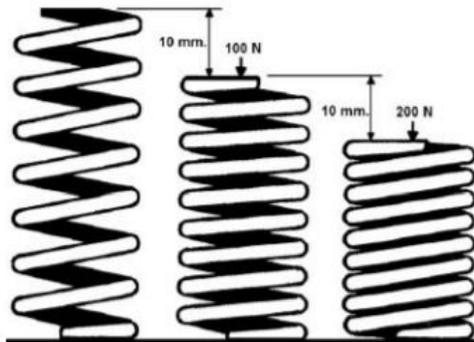


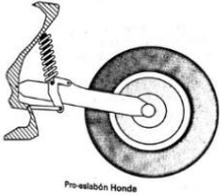
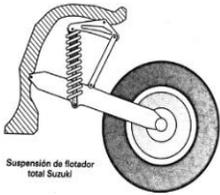
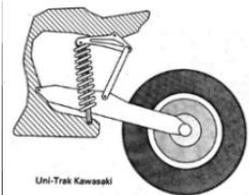
Figura 3. Amortiguador

(Fuente: Escribano Beitia, 2015)

• **TIPOS DE SUSPENSIONES ACTUALES**

Hace varias décadas hay marcas predominantes en el mercado que compiten en la industria de las motocicletas, las cuales trabajan sobre mecanismos de suspensión estandarizados estructuralmente para motocicletas tipo Cross (ver Tabla 1).

Tabla 1. Tabla de suspensiones actuales

MARCA	NOMBRE DEL MECANISMO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL
HONDA	PRO – ESLABÓN o PRO – LINK	 <p style="text-align: center; font-size: small;">Pro-Chain Honda</p>
SUZUKI	SUSPENSIÓN DE FLOTADOR TOTAL	 <p style="text-align: center; font-size: small;">Suspensión de flotador total Suzuki</p>
KAWASAKI	UNI – TRAK	 <p style="text-align: center; font-size: small;">Uni-Trak Kawasaki</p>

Los mecanismos que conforman los sistemas de suspensiones actuales son de 6 barras y de 1 grado de libertad (GDL). la tendencia actual es desarrollar un sistema de suspensión mediante un basculante, un amortiguador y un sistema de

balancín y bieletas. Este sistema ha demostrado ser el mejor, debido su progresividad y su gran comportamiento en cualquier terreno.

- **TIPOS DE SISTEMAS DE SUSPENSIÓN TRASERA**

- **Conexión directa:** Es el método más sencillo consiste en una unión directa entre el chasis y el basculante, este sistema es muy utilizado por su sencillez. Hay muchas posibilidades dentro de esta conexión directa en la que varía la inclinación del amortiguador o la distancia de la unión y el eje de la rueda. (ver Figura 4)

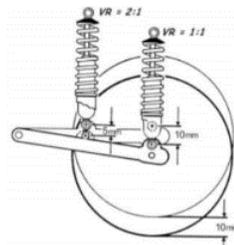


Figura 4. Conexión directa

(Fuente: Kennedy, 2012)

- **Bieletas:** Este es el sistema más usado actualmente, ya que permite conseguir una gran progresión. Existen infinitos tipos de bieletas y balancines, y con todos puedes conseguir un funcionamiento óptimo, por lo tanto, la decantación por un sistema u otro se basa en el espacio que se dispone. (Ver Figura 5)

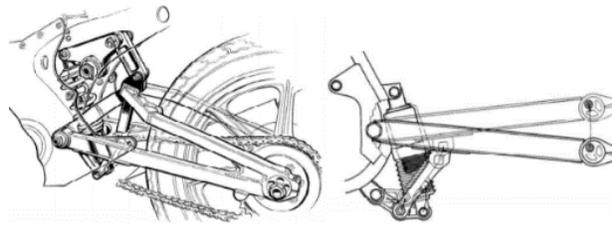


Figura 5. Conexión por bieletas

(Fuente: Kennedy,2012)

1.2 LA CINEMÁTICA

La cinemática es una rama de la mecánica encargada del movimiento de un sólido en función del tiempo. Ampère, relaciona la cinemática con el análisis de mecanismos. el movimiento que caracteriza a los mecanismos de sus componentes es definido por el análisis cinemático, las dimensiones principales del mecanismo se tienen en cuenta en el análisis tanto como las especificaciones de entrada del movimiento y la conexión de eslabones. La finalidad es encontrar las aceleraciones, velocidades y desplazamientos del mecanismo. Como segunda instancia se puede definir como el estudio de métodos de creación de movimiento La segunda parte de la definición puede definirse mediante: El estudio de los métodos de creación de un movimiento dado por medio de mecanismos. La síntesis de mecanismos significa el diseño sistemático de mecanismos para un funcionamiento dado.

Las áreas de la síntesis pueden ser agrupadas en tres categorías:

a. Síntesis Estructural: Según el requerimiento de funcionamiento de un mecanismo, el tipo de mecanismo a escoger puede ser (Eslabones, poleas, levas, Mecanismo de engranajes). En primera instancia se tiene en cuenta todos los posibles mecanismos y resaltar los de mayor potencial cumpliendo con todos los objetivos. Esta parte del diseño está conformada por factores de diseño como los son materiales, confiabilidad, seguridad y costos.

b. Síntesis de número: Esta síntesis de encarga del número de eslabones y articulaciones que se necesitan para lograr una mejor movilidad en el mecanismo. La síntesis del número es el segundo paso de diseño, después de la síntesis del tipo. Esta consiste en enumerar todas las estructuras cinemáticas posibles para un número grado de libertad, número de eslabones y tipo de pares.

c. Síntesis Dimensional: Esta síntesis determina la posición y dimensiones del comienzo de un mecanismo proyectado para una tarea determinada. Las dimensiones indican la distancia entre pivotes para eslabones, ángulo entre la leva y el seguidor, dimensión del contorno de la leva y diámetro del seguidor, excentricidad, relación entre engranajes, etc. En la síntesis dimensional se utilizan métodos gráficos, numéricos y de optimización.

1.3 ISÓMEROS

La palabra isómero significa de partes iguales. En química los isómeros son compuestos que tienen el mismo número y tipo de átomos, pero están enlazados de manera distinta, por lo que cuentan con propiedades físicas diferentes.

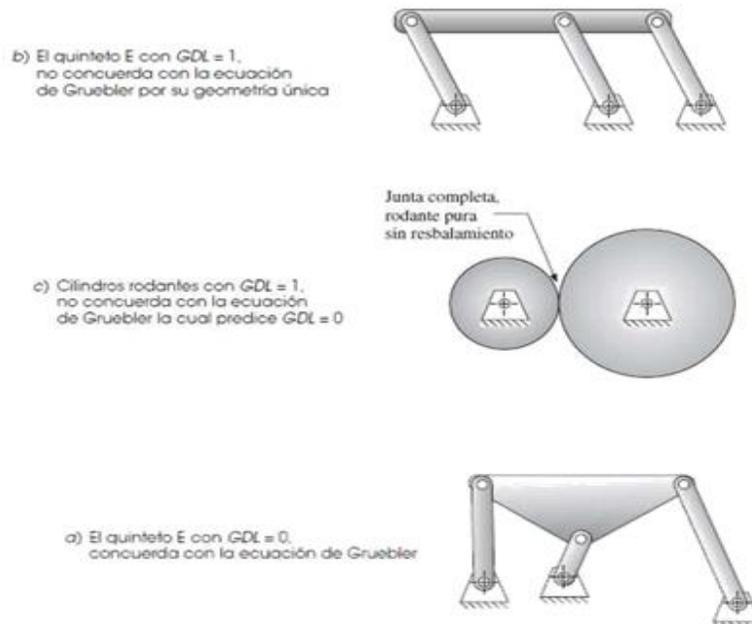


Figura 6. Isómero

Fuente: Klein, A. W. (1917)

Como se muestra en la Figura 6. Los isómeros de eslabones son parecidos a estos compuestos químicos, tienen varios nodos a su disposición enlazar con otros. Esto dependiendo de las conexiones disponibles tendrán propiedades de movimiento diferentes. El número de isómeros posible para un conjunto dado de eslabones. (Ver

Tabla 2)

Tabla 2. Número de isómeros válidos

ESLABONES	ISÓMEROS VÁLIDOS
4	1
6	2
8	16
10	230
12	6856 o 6862

La forma y distancia de los eslabones no simbolizan en el criterio de Grüebler o en la condición de isomerismo. El caso de 6 eslabones de 4 binarios y 2 ternarios tiene solo dos isómeros válidos. Estos se conocen como la cadena de Watt y la cadena de Stephenson en honor de sus descubridores. (Ver Figura 7).

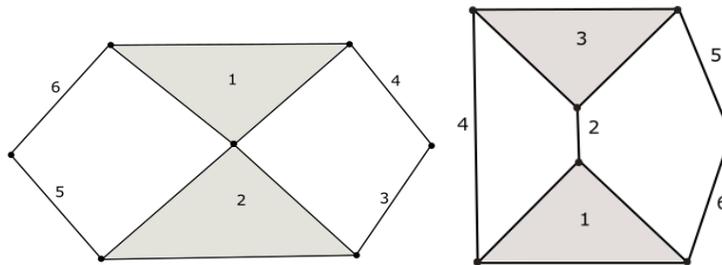


Figura 7. Isómero de Watt y Stephenson

Fuente: Klein, A. W. (1917)

La cadena de seis barras de Watt tiene dos inversiones distintas y la de seis barras de Stephenson tiene tres inversiones distintas, como se muestra en la Figura 8.

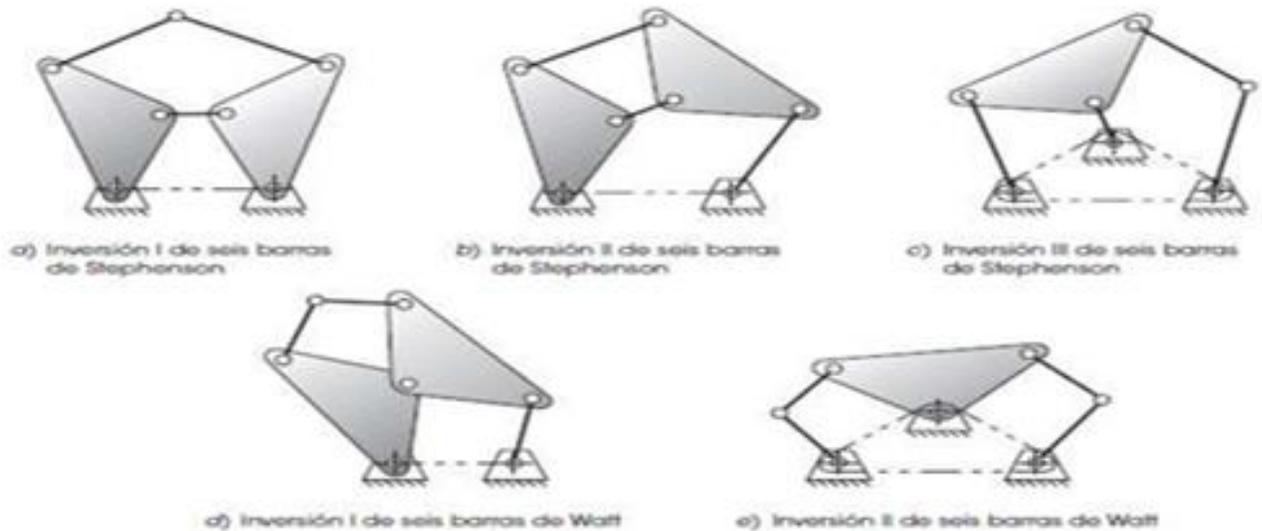


Figura 8. Diferencias entre Watt y Stephenson

Fuente: Klein, A. W. (1917)

Los isómeros de 8 barras, generan distintas combinaciones de representaciones funcionales de las cadenas cinemáticas. (Ver Figura 9). Todos los isómeros que se utilizarán en este proyecto, se les realiza un análisis debido a las representaciones: Estructural, Funcional y por grafo. (Ver Figura 10).

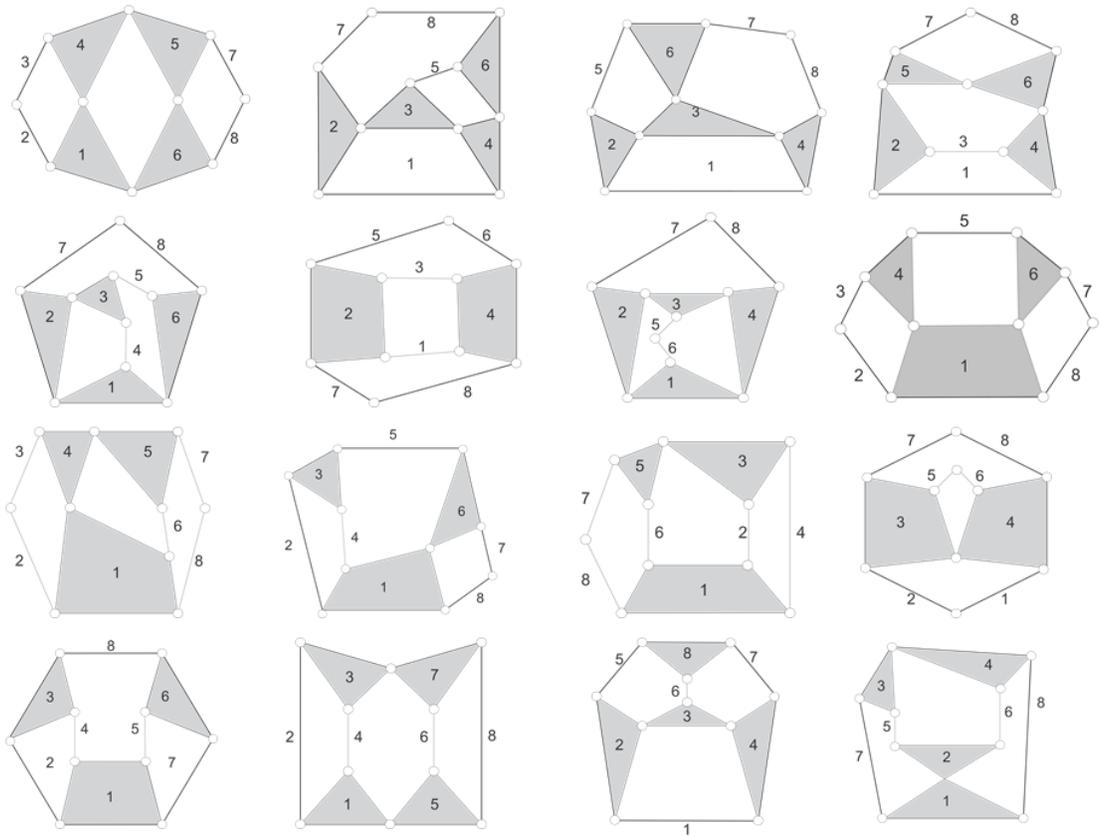
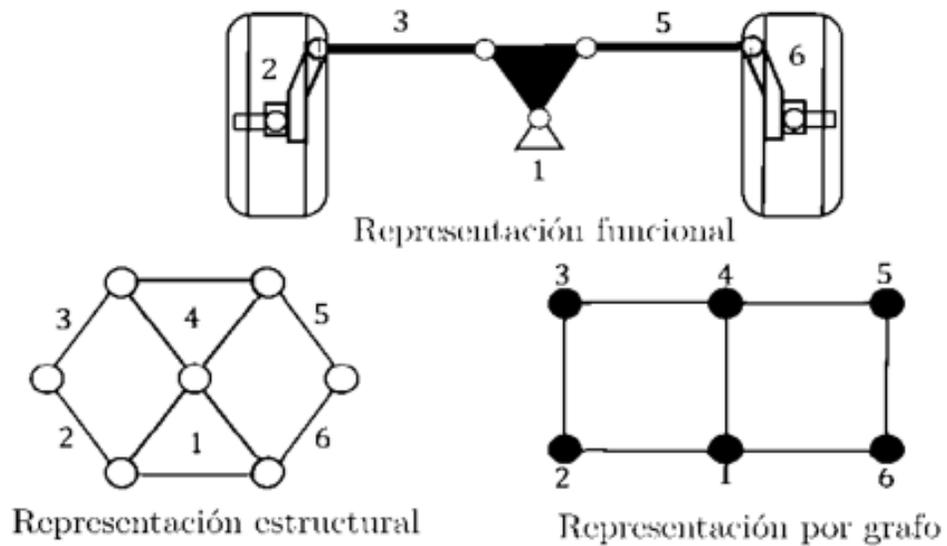


Figura 9. Isómeros de 8 barras



Representación estructural

Representación por grafo

Figura 10. Representación de las cadenas cinemáticas

Fuente: Klein, A. W. (1917)

1.4 ANTECEDENTES CIENTÍFICOS

Existen algunos trabajos de investigación similares como los presentados a continuación:

-Velázquez (2012) en su trabajo titulado “Propuesta de un basculante y sistema de suspensión para una moto de competición” logró diseñar un basculante y sistema de suspensión viable para una moto de carreras, según las especificaciones requeridas en la competición “*MotoStudent*”.

- Noriega *et al* (2012) presento un nuevo tipo de suspensión delantera alternativa para una motocicleta que busca obtener ciertas ventajas constructivas (menor sección frontal y mayor rigidez) respecto a las horquillas tradicionales. Para obtener los valores óptimos de los distintos elementos móviles (coordenadas, longitudes y ángulos) y parámetros estáticos (precarga y rigidez del muelle) de dicha suspensión se planteará un problema de optimización con restricciones en el cual se busca conseguir una progresividad en la suspensión definida previamente por el diseñador, conseguir una carrera determinada de la rueda que aproveche todo el recorrido del amortiguador y asegurar, que el mecanismo se puede montar en todo momento y no alcance ningún punto muerto durante el movimiento. La función objetivo para dicho problema requiere una modelización paramétrica de la cinético - estática de la suspensión. El problema de síntesis se resuelve con una estrategia evolutiva muy eficiente que permite estudiar si existen uno o varios óptimos y las características de estos.

-Collantes (2012) en esa investigación se plantea una propuesta de diseño de basculante y un sistema de suspensión viable para una motocicleta de competición de categoría Moto 3 del mundial de motociclismo. Se comienza viendo la evolución de basculantes y sistemas de suspensión.

-(Víctor, 2017) realiza un estudio en España llamado "Diseño y desarrollo de la suspensión trasera de una motocicleta para la competición MotoStudent 15-16, para lo cual logra con el objeto de participar en la competición MotoStudent temporada 2015-2016.

-Fernández (2017) llevo a cabo un diseño y construcción para un mecanismo de suspensión trasera para una moto de competición. En cual por medio de una programación en un simulador multi - body, el cual pronostica el comportamiento del mecanismo. Ya obtenidos los resultados de la simulación procedieron a crear un prototipo que cumpla con lo dicho en la simulación que diseña el equipo USR Engineering para la competición MotoStudent.

2 METODOLOGÍA

En la presente investigación se tomarán 100 representaciones funcionales de Isómeros según la teoría de los Mecanismos. Este trabajo es un estudio exploratorio porque se concentra en una temática muy poco investigada, debido a que los estudios al respecto son confidenciales. Esta investigación también maneja un grado de abstracción de investigación pura, ya que su objetivo es aportar a la teoría de la síntesis estructural de los mecanismos para una suspensión de moto tipo Cross. La metodología utilizada se describe en la Figura 11 , la cual abarca las etapas más generales del proyecto de síntesis estructural de mecanismos.

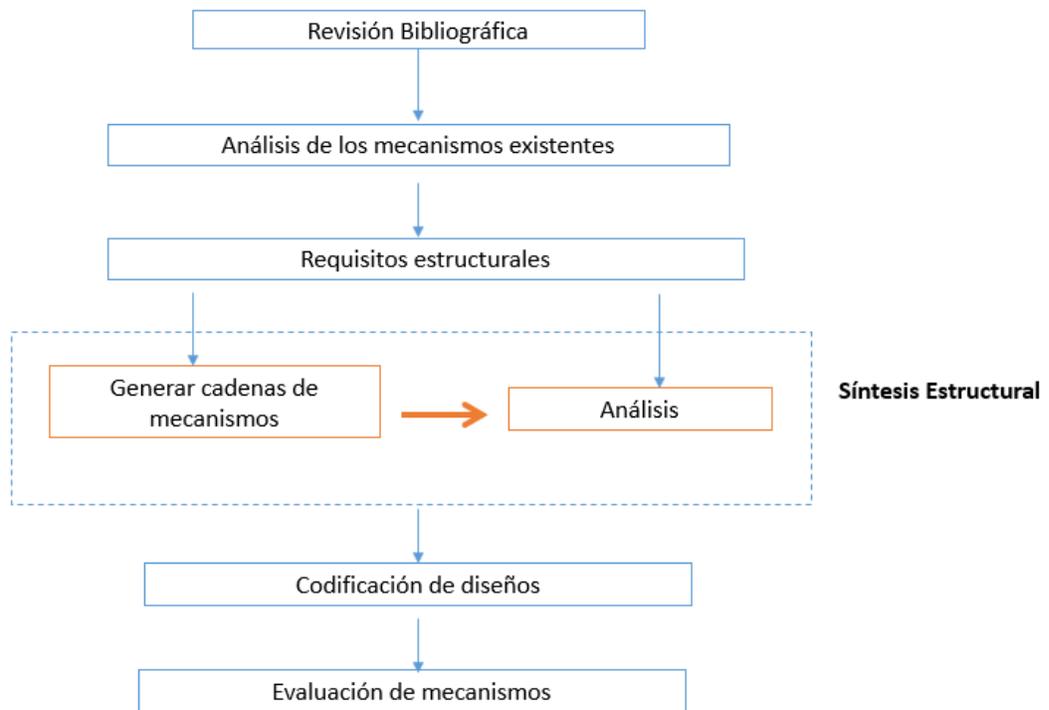


Figura 11. Etapas del proyecto de síntesis estructural

El procedimiento inicia con la construcción del estado del arte para posteriormente realizar una compilación de mecanismos de suspensión ya patentados por las marcas comerciales de la industria de las motocicletas (KAWASAKI, HONDA y SUZUKI) con el objetivo de analizar los mecanismos comúnmente utilizados.

A continuación, se determinan los requisitos estructurales de un mecanismo de suspensión como son el número de grados de libertad y el número de dimensiones de trabajo (MURAI, 2014).

El grado de libertad simboliza el mínimo número de parámetros independientes necesarios para definir la configuración geométrica de un sistema en el espacio, en algunos casos se determina a partir del número de Grübler. Para el caso estudiado en este proyecto se tomaron isómeros que al realizar sus representaciones funcionales siempre tendrán 1 grado de libertad además el sistema de suspensión solo tiene 1 recorrido o movimiento que lo realiza el amortiguador y se trabajó en 2 dimensiones sobre el plano.

Para la composición del diseño se utilizará la síntesis estructural para generar cadenas cinemáticas a partir de los requerimientos estructurales y el procedimiento utilizado para la representación funcional de la suspensión se describe a continuación:

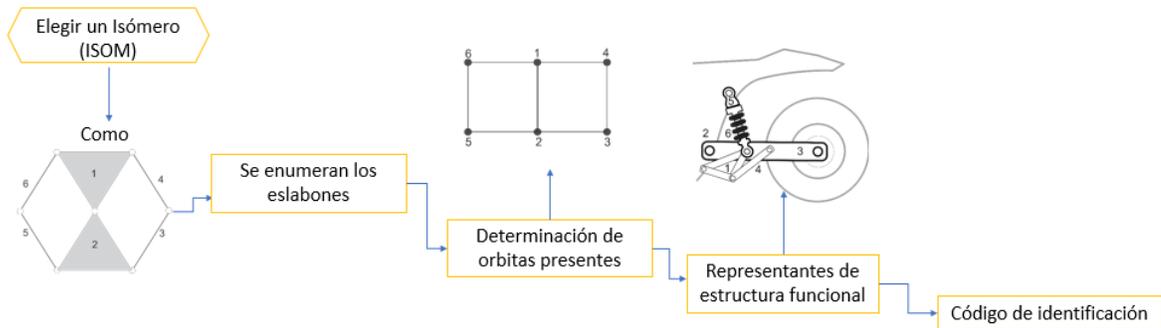


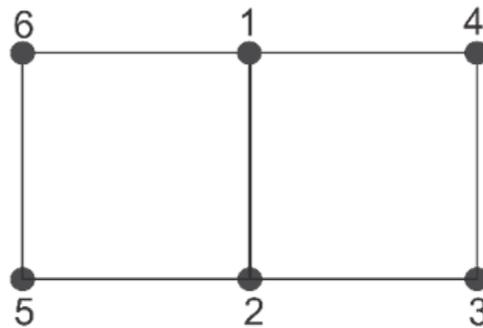
Figura 12. Generación de la cadena cinemática

Como se observa en la Figura 12; **Error! No se encuentra el origen de la referencia.**, para la síntesis estructural de mecanismos de suspensión tipo Cross, se eligió una cadena cinemática a partir de los isómeros de Watt, Stephenson y todos los isómeros validos de 8 barras con 1 grado de libertad (GDL). Una vez escogido el isómero, se realiza la enumeración de los eslabones de 1 a 6 y de 1 a 8 de acuerdo al tipo de isómero. (Ver Tabla 3)

Tabla 3. Número de eslabones por cada tipo de isómeros de 1gdl

ISÓMERO	# ESLABONES	ENUMERACIÓN
WATT	6	1 a 6
STEPHENSON	6	1 a 6
C. CINEMÁTICA	8	1 a 8

Una vez realizada la numeración, para cada isómero se realiza la representación por grafo como puede verse en la Figura 13 y se determinan las órbitas de composición de todas las posibles representaciones funcionales que se deriven.



REPRESENTANTE	CANTIDAD	CHASIS	BASCULANTE
Eslabón fijo	1	X	
Eslabones unidos al fijo	1		X

Figura 13. Representación por grafo y configuraciones posibles de composición

Para la composición del mecanismo hay 3 configuraciones posibles: eslabón fijo, eslabones pivoteados al chasis y eslabones no conectados (ver Figura 13). El chasis y el basculante de la suspensión se eligen como primer y segundo eslabón, y para el resto del mecanismo se usan los eslabones que componen el isómero y que, a su vez, son distintos a los ya escogidos, los cuales están dados en el orden de composición que muestra la representación por grafo. Por último, para la formación del amortiguador es deseable la escogencia de dos eslabones binarios

para simplificar el modelo, pero en los casos en que la composición funcional no lo permita se usan eslabones ternarios.

Por último, una vez se obtiene la representación funcional del isómero se establece además un código de identificación para cada uno de los diseños obtenidos: (Ver Figura 14).

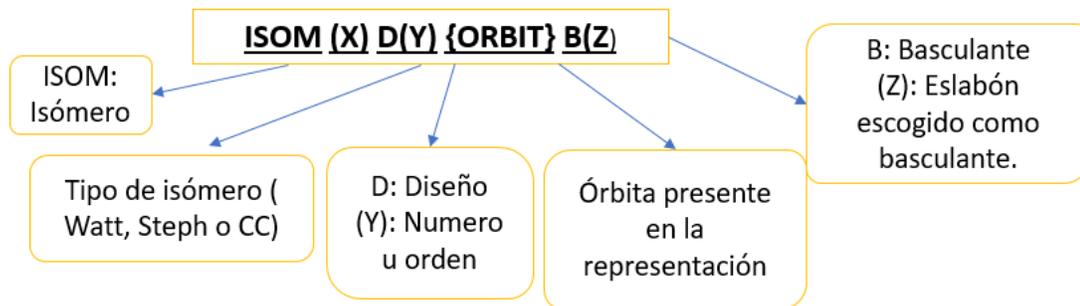


Figura 14. Código para la identificación de los resultados de cadenas cinemáticas.

Posteriormente se hace un listado de todas las representaciones funcionales obtenidas de la composición de las cadenas cinemáticas en el que se pretende identificar los mecanismos que ya se encuentran patentados por alguna marca de motocicleta comercial.

Para seleccionar los mecanismos potenciales que pueden ser implementados en sistemas de suspensiones se tendrán en cuenta los siguientes criterios técnicos.

- Formación de Amortiguador con dos eslabones Binarios: Es importante para que el mecanismo sea funcional debido que los amortiguadores comerciales son formados por dos eslabones binarios.

- Que la Rueda trasera esté unida a un eslabón pivotado al chasis: Esto se basa en la ubicación de la rueda respecto a la composición de la suspensión, debe estar justo en la punta final del eslabón basculante y no cuenta como eslabón del sistema de suspensión.
- Inspección Topológica: Es una estimación del posible gasto de material y del costo de producción que puede identificarse en cada uno de los diseños a partir de una inspección visual. Esta evaluación se realiza de acuerdo al criterio del diseñador asignando un puntaje entre 5 y 1 para las diferentes estructuras funcionales. La calificación de 5 corresponde a un menor costo aparente y 1 para el caso contrario. El evaluador asigna la calificación teniendo en cuenta dos criterios: gasto de producción asociado a las posibles uniones con soldadura y la instalación de bujes y la complejidad del diseño.

3 RESULTADOS

De acuerdo de la teoría de los mecanismos se escogieron 18 isómeros de 6 y 8 barras basados en la composición de las estructuras funcionales a partir de los cuales, se obtuvieron 100 mecanismos de suspensión Tabla 4. Los mecanismos potenciales se evaluaron considerando la formación del amortiguador y la ubicación de la rueda. Una vez obtenida la estructura funcional se realizó una inspección topológica para identificar el costo de producción y el gasto de material que se puede evidenciar en cada composición. Estos mecanismos se presentan como alternativas funcionales que podrían ser evaluados a futuro para generar suspensiones comerciales a partir de un análisis más exhaustivo.

Tabla 4. Número de estructuras funcionales obtenidos de cada tipo de isómeros

TIPO DE ISÓMERO	TOPOLOGÍAS OBTENIDAS
Watt	5
Stephenson	4
Isómeros de la teoría de los mecanismos	91
TOTAL	100

La Tabla 5 ilustra la herramienta utilizada para evaluar las diferentes representaciones funcionales a partir de los requisitos de diseño mencionados anteriormente. Estos criterios fueron evaluados para cada uno de los 100

modelos, considerando como potenciales únicamente los que cumplieran con los 3 requerimientos. Adicionalmente se incluyeron dos criterios para la inspección topológica: costos de producción y complejidad. De acuerdo al análisis anterior, se escogieron 10 diseños potenciales que cumplieran con los criterios básicos y presentaban un bajo costo de producción.

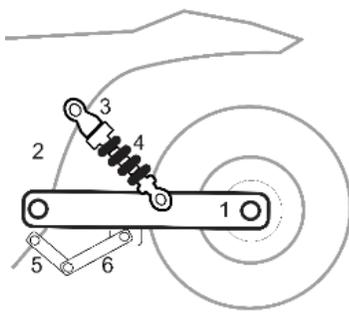
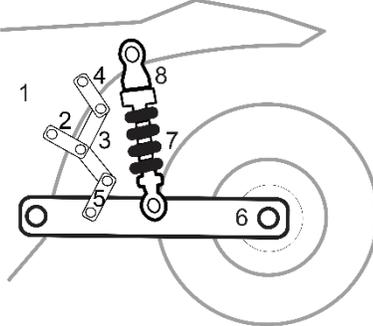
Tabla 5. Evaluación de potencialidad de representaciones funcionales de los mecanismos de suspensión

EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.		
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción		
Complejidad		
PROMEDIO FINAL		

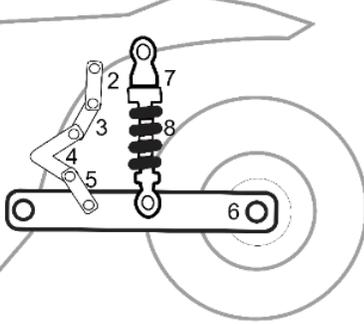
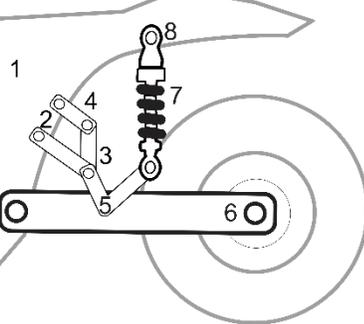
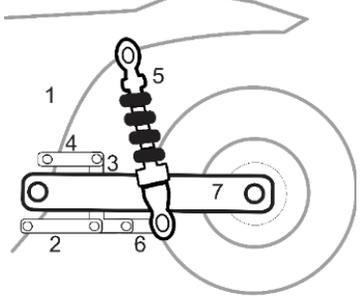
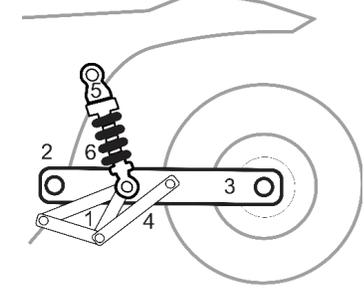
La escogencia de los mecanismos se realizó considerando una escala de 5 a 1 para evaluar la potencialidad del mecanismo a partir de los costos de producción asociados, siendo 5 el mecanismo con el costo asociado más bajo y 1 para los mecanismos más costosos. En la Tabla 6 se resumen los 10 mecanismos escogidos ordenados de acuerdo con su puntuación.

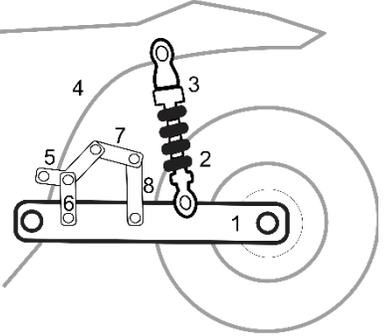
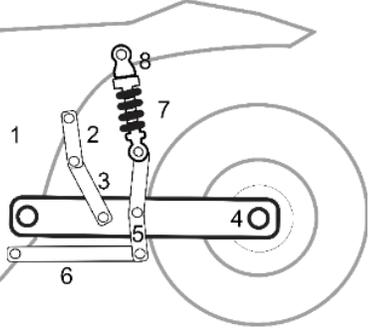
Luego de hacer la aplicación del método de evaluación de potencialidad a cada estructura funcional se obtuvieron 10 mecanismos organizados en un ranking de manera descendente.

Tabla 6. Ranking de mecanismos potenciales **Tabla 7.** Ranking de mecanismos potenciales

RANKING DE MECANISMOS POTENCIALES			
	CÓDIGO	ESTRUCTURA FUNCIONAL	COMENTARIOS
5.0	<i>ISOM WATT D1 {1, 2} B1</i>		<p>El análisis de esta topología evidencia poca complejidad debido a que tiene una menor cantidad de eslabones. Para el proceso de producción, se hace necesaria la aplicación de soldadura para unir los eslabones 1 - 6 - 5 y la instalación de 3 bujes.</p>
4.95	<i>ISOM CC10 D1 (1) B6</i>		<p>La simplicidad con la que se muestra esta topología, la hace uno de las estructuras más atractivas, ya que requiere de la instalación de 5 bujes y la unión de 4 eslabones con soldadura.</p>

<p>4.95</p>	<p>ISOM CC12 D2 (4,3) B3</p>		<p>La conexión entre los eslabones que componen esta representación estructural evidencia costo bajo de producción además muestra eslabones soldados en la parte superior e inferior del basculante, para la producción de este tipo de mecanismo se hace necesaria la instalación de 4 uniones con soldadura y 5 bujes.</p>
<p>4.9</p>	<p>ISOM CC9 D3 (4) B5</p>		<p>La ubicación de los eslabones que componen esta estructura funcional la hacen muy innovadora porque la ubicación del amortiguador pivotado en un eslabón distinto al basculante convierte el recorrido de este en una suspensión flotante además que gracias a la ubicación de los eslabones 6- 7 -8 el amortiguador tendrá la resistencia necesaria al momento de realizar su recorrido. Se requiere la instalación de 4 bujes y 5 uniones con soldadura.</p>

<p>4.85</p>	<p><i>ISOM CC8 D2 (1) B6</i></p>		<p>La unión de muchos eslabones en circuito lo hacen un mecanismo un poco complejo, aunque el proceso de composición requiere de instalar 4 bujes y 4 uniones con soldadura.</p>
<p>4.8</p>	<p><i>ISOM CC11 D2 (1) B6</i></p>		<p>La evaluación de criterios estructurales de este mecanismo lo catalogan muy bien, pero la construcción de un mecanismo de este tipo requiere de hacer instalación de 5 bujes y 3 uniones con soldadura para poder unir y dar residencia a los eslabones.</p>
<p>4.8</p>	<p><i>ISOM CC13 D1 (1) B7</i></p>		<p>La conexión de los eslabones de esta estructura, la convierten en una topología bastante compleja además su construcción requiere 5 bujes y 3 uniones con soldadura.</p>
<p>4.75</p>	<p><i>ISOM WATT D3 {1, 2} B3</i></p>		<p>A pesar de la innovadora ubicación del amortiguador en un eslabón flotante la estructura, requiere la instalación de 4 bujes y 5 uniones lo que la hace un poco compleja.</p>

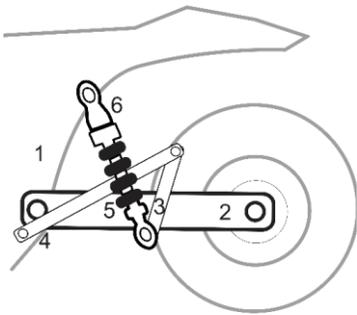
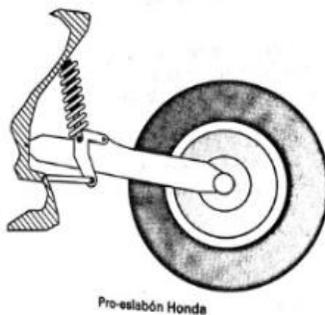
<p>4.55</p>	<p>ISOM CC9 D4 (4) B1</p>		<p>La estructura requiere la instalación de 6 bujes y 3 uniones con soldadura, esto la hace poco atractiva, aunque no lo parezca por la poca complejidad que se evidencia en el diseño.</p>
<p>4.55</p>	<p>ISOM CC9 D1 (1) B4</p>		<p>La topología es bastante compleja lo que la vuelve no muy económica en un proceso de producción y es necesario instalar 6 bujes y 3 uniones con soldadura.</p>

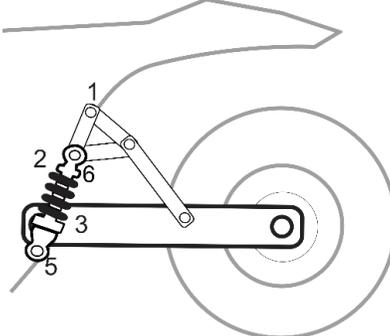
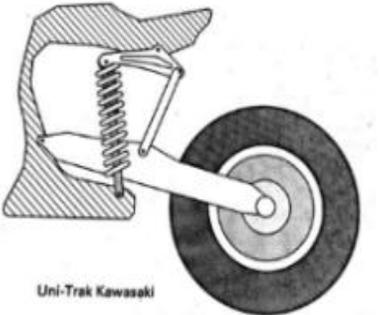
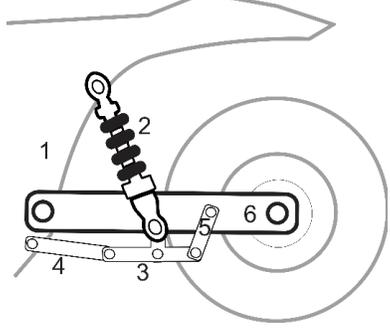
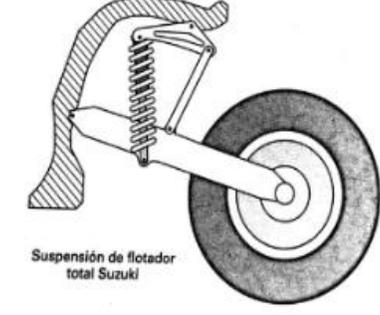
De todas las representaciones de suspensión de motocicleta obtenidas solo se escogen 10 como mecanismos potenciales debido a que, la mayoría de las composiciones no cumplen con los requisitos estructurales y además obtuvieron puntajes muy bajos por su formación y el gasto excesivo de material.

Se obtuvieron 3 representaciones que corresponden a la misma composición de los sistemas de suspensión de las marcas Honda, Kawasaki y Suzuki los cuales corresponden a los sistemas Pro- Link, Uni-Trak y Suspensión de Flotador total.

En la Tabla 8 se muestra la comparación del sistema obtenido con los sistemas que comercializan las marcas anteriormente mencionadas:

Tabla 8. Comparación de los sistemas de suspensión obtenidos con los que se están comercializando

COMPARACIÓN DE SISTEMAS DE SUSPENSIÓN		
ESTRUCTURA FUNCIONAL	ESTRUCTURA A COMPARAR	COMENTARIO
	 <p>Pro-Link Honda</p>	<p>Tal como el sistema de suspensión que comercializa la marca Honda llamado Pro Link, la estructura funcional <i>ISOM STEPH D1 [1F, 3] B2</i>, tiene una composición idéntica ya que en el chasis ambas tienen 3 eslabones pivotados, la composición del amortiguador es con 2 eslabones binarios y no está pivotado al eslabón basculante, además el amortiguador está pivotado a un eslabón ternario. La estructura funcional es una composición que al realizar la identificación topológica obtuvo un puntaje de 3.9.</p>

	 <p>Uni-Trak Kawasaki</p>	<p>La composición funcional de la suspensión que comercializan las marcas Kawasaki con su sistema llamados Uni – Trak, es igual a la composición funcional del diseño <i>ISOM WATT D2 [1,2F] B3</i>, debido a que los sistemas están formados por un amortiguador que lo conforman dos eslabones binarios, el chasis tiene 3 eslabones pivotados entre los cuales está el basculante, un eslabón del amortiguador esta pivotado al chasis. En la inspección topológica este sistema obtuvo una puntuación de 4.45</p>
	 <p>Suspensión de flotador total Suzuki</p>	<p>Igual que el sistema que comercializa la marca Suzuki con su sistema de suspensión llamado Suspensión de Flotador total, la composición estructural del diseño <i>ISOM STEPH D2 [1F,3]B6</i> es igual debido a que el amortiguador está compuesto por dos eslabones binarios y a la vez está pivotado a 2 eslabones binarios. En la inspección topológica el sistema obtuvo una puntuación de 4.95.</p>

4 CONCLUSIÓN

El procedimiento desarrollado permite encontrar todos los posibles mecanismos de suspensión de hasta 8 eslabones de una forma sistemática además de contribuir a solucionar el problema de isomorfismo interpretando relaciones estructurales con diseños de suspensiones actuales.

En el procedimiento de síntesis estructural es importante identificar las conexiones de cada componente, así como los tipos de eslabones presentes (binarios o ternarios). Algún error en el procedimiento de síntesis estructural generará errores considerables en el resultado final.

En las estructuras funcionales mencionadas en la tabla Ranking se encontró que el 80% de los mecanismos que obtuvieron puntaje de potencialidad alto corresponden a composiciones de 8 barras que muestran una nueva alternativa en la construcción de sistemas de suspensión. Se esperaba que los mecanismos formados por 6 barras obtuvieran mejores puntajes de evaluación, ya que los sistemas de suspensión comparados con patentes comerciales siempre mostraron composiciones con estas características.

Este tipo de contribución arroja varias alternativas a la teoría de los mecanismos porque se demuestra que se pueden construir suspensiones de motocicletas con mínimo gasto de material, bajos costos de producción y algunas con un amortiguador pivotado a eslabones flotantes.

Para investigaciones futuras se sugiere elegir el mecanismo mas adecuado para una determinada aplicación, ya que de acuerdo a la revisión bibliografica no se

adelantan trabajos iguales o similares que tengan que ver con la síntesis estructural de un sistema de suspensión para motocicletas tipo cross. Por lo tanto este trabajo propone una nueva metodología para obtener representaciones funcionales de mecanismos, obteniendo 10 topologías que podrían usarse de manera experimental en otro tipo de síntesis de mecanismos.

5 BIBLIOGRAFÍA

- Chacartegui García, V. (2017). Diseño y desarrollo de la suspensión trasera de una motocicleta para la competición Motostudent 15-16.
- Castillo Ávila, I. Y., Galarza Herrera, B. C., & Palomino Gómez, H. (2013). Condiciones de trabajo y salud de moto-taxistas. Cartagena, Colombia. *Revista Científica Salud Uninorte*, 29(3).
- Collantes Gil, A. (2012). Pre-diseño de basculantes y selección para la suspensión de una motocicleta de competición (Bachelor's thesis).
- Crouse, W. H., & Anglin, D. L. (1992). *Mecánica de la motocicleta*. Marcombo.
- Díaz, R. T., Navas, L., Bechara, D., Echeverría, J. C., Balseiro, C. M., Padilla, A. J., & Alvis, F. (2009). El mototaxismo en Cartagena: un análisis desde la sociología jurídica y la teoría crítica. *Revista Saber Ciencia y Libertad*, 4(1), 97-108.
- de Motos Japonesas, C.D. E. (2012). Séptimo Estudio Sociodemográfico de los usuarios de motos en Colombia.
- Escribano Beitia, S. (2015). Diseño de un amortiguador de motocicleta atendiendo a parámetros dinámicos de comportamiento (Bachelor's thesis).
- Fernández Cortés, V. (2017). Diseño del mecanismo de suspensión de una motocicleta de competición utilizando modelado y simulación computacional.

Foale, T. (2003). *Motocicletas: comportamiento dinámico y diseño de chasis: el arte y la ciencia*. Tony Foale.

Klein, A. W. (1917). *Kinematics of Machinery: A Text-book on Mechanisms and Their Properties, with Many Practical Applications for Engineers and for Students in Technical Schools*. McGraw-Hill.

Kennedy, M. V. (2012). *Propuesta de un basculante*. Leganés.

Lopez-Liñan, A. (2014). *Estudio cinemático y dinámico de suspensión delantera, no convencional de motocicleta*.

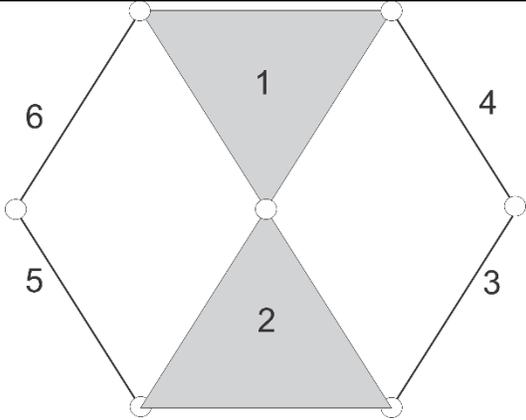
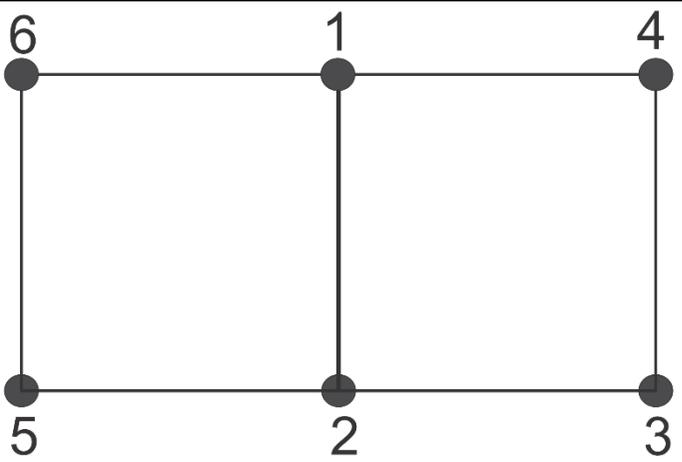
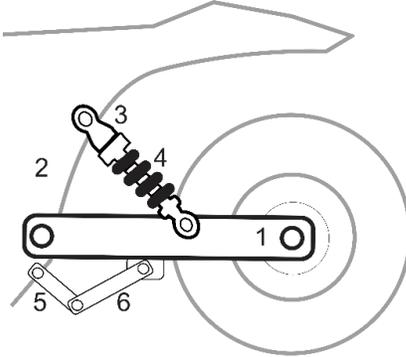
Martínez, I. B. (2014). *Synthetic applications of chiral homoallylic sulfinamines* (Doctoral dissertation, Universitat d'Alacant-Universidad de Alicante).

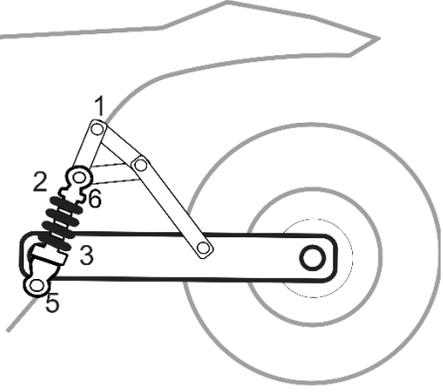
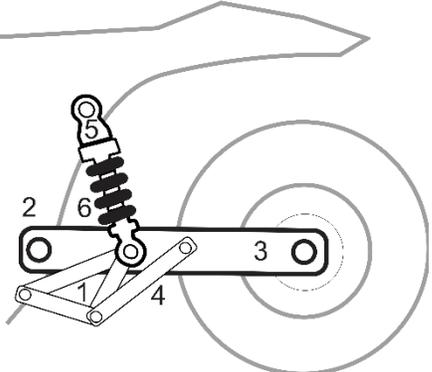
Noriega González, Á., Moreda Vázquez, Y., & Sierra Velasco, J. M. (2012). *Síntesis cineto-estática de una suspensión delantera alternativa para una motocicleta*. In *Anales de Ingeniería Mecánica*.

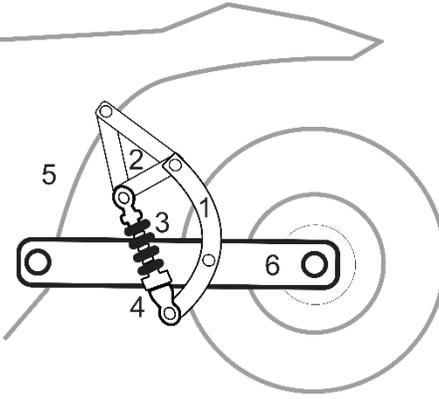
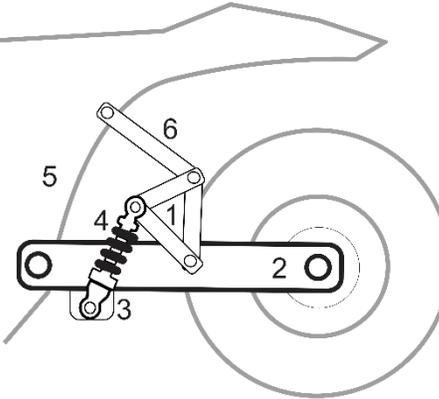
Núñez, N. N. R. (2014). *Síntese estrutural e otimização dimensional de mecanismos de direção*.

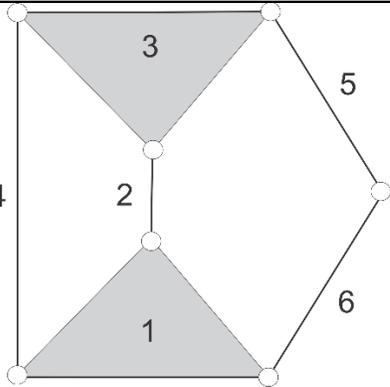
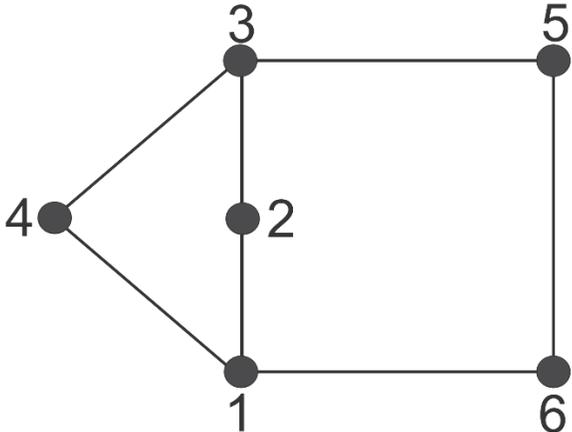
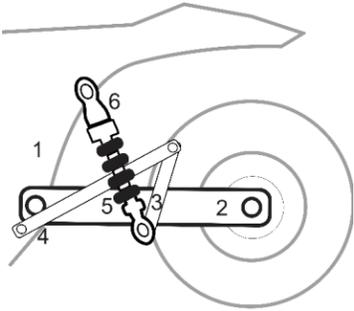
Velázquez Kennedy, M. (2012). *Propuesta de un basculante y sistema de suspensión para una moto de competición* (Bachelor's thesis).

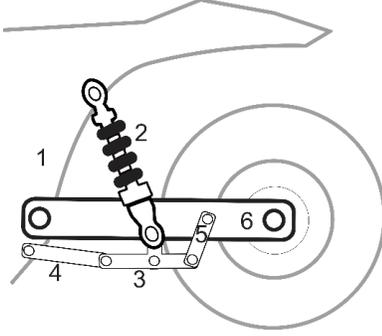
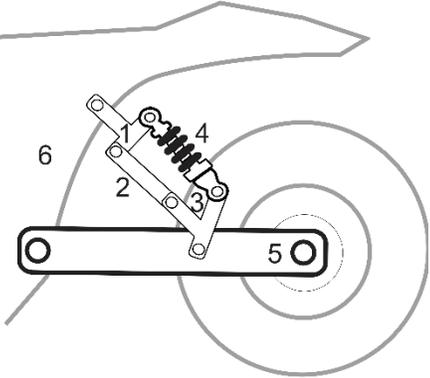
6 ANEXOS.

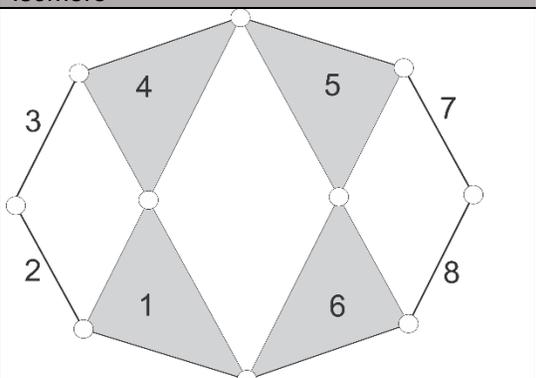
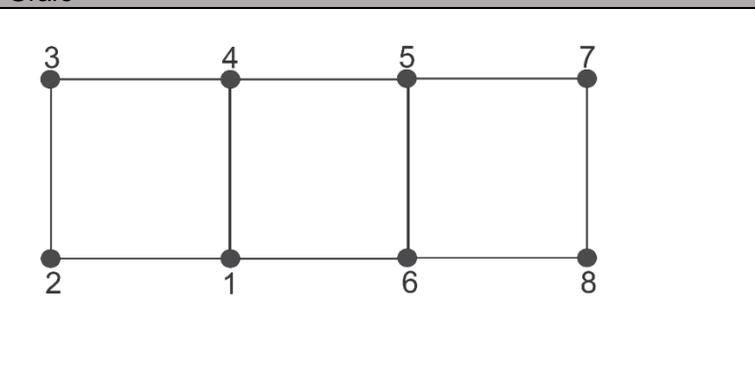
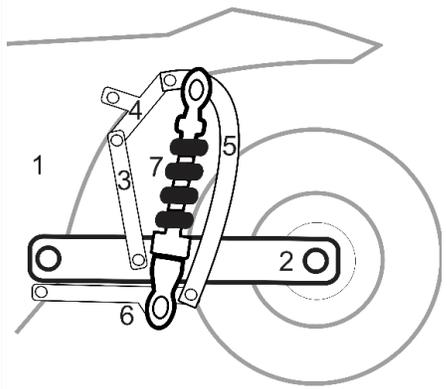
Watt																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM WATT D1 {1,2}B1</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	5.0		Complejidad	5.0		PROMEDIO FINAL	5.0	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	5.0																											
Complejidad	5.0																											
PROMEDIO FINAL	5.0																											

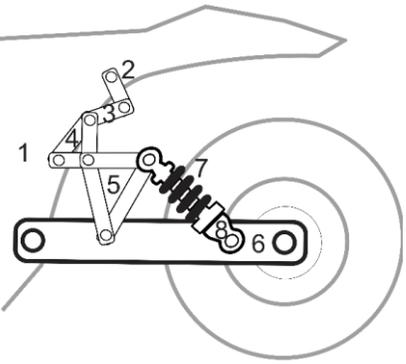
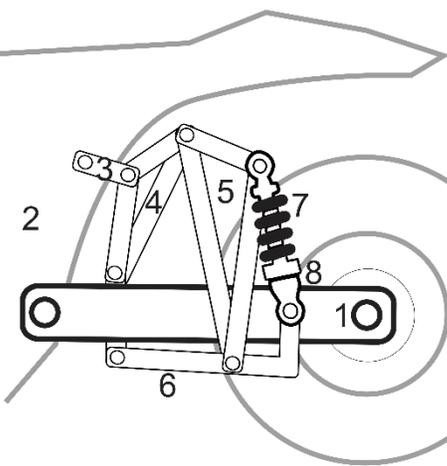
<p>ISOM WATT D2 {1, 2}B3</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.45</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.9		Complejidad	4.0		PROMEDIO FINAL	4.45	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.9																											
Complejidad	4.0																											
PROMEDIO FINAL	4.45																											
<p>ISOM WATT D3 {1, 2}B3</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.75</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.6		Complejidad	4.9		PROMEDIO FINAL	4.75	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.6																											
Complejidad	4.9																											
PROMEDIO FINAL	4.75																											

<p>ISOM WATT D4{3, 4, 5, 6}B6</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.1</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.05</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.0		Complejidad	3.1		PROMEDIO FINAL	3.05	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.0																											
Complejidad	3.1																											
PROMEDIO FINAL	3.05																											
<p>ISOM WATT D5{3, 4, 5, 6}B2</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.75</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.8		Complejidad	3.7		PROMEDIO FINAL	3.75	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.8																											
Complejidad	3.7																											
PROMEDIO FINAL	3.75																											

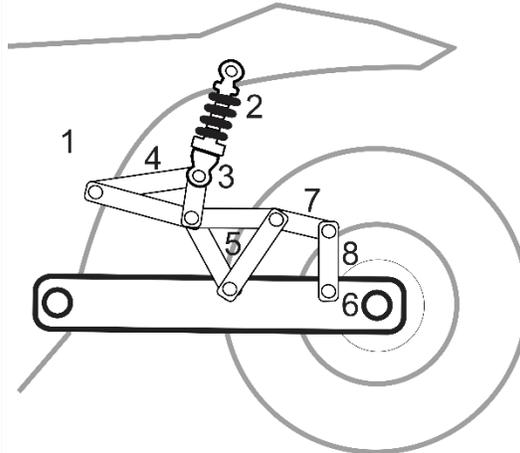
STEPHENSON																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM STEPH D1{1,3}B2</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.9</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.9		Complejidad	3.9		PROMEDIO FINAL	3.9	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.9																											
Complejidad	3.9																											
PROMEDIO FINAL	3.9																											

<p>ISOM STEPH D2 {1, 3} B6</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	5.0		Complejidad	4.9		PROMEDIO FINAL	4.95	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	5.0																											
Complejidad	4.9																											
PROMEDIO FINAL	4.95																											
<p>ISOM STEPH D4 {5, 6} B5</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.3</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.3		Complejidad	4.0		PROMEDIO FINAL	4.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.3																											
Complejidad	4.0																											
PROMEDIO FINAL	4.15																											

ISOM 1																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC1 D1 {1, 4, 5, 6}B2</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.5</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.8		Complejidad	2.2		PROMEDIO FINAL	2.5	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.8																											
Complejidad	2.2																											
PROMEDIO FINAL	2.5																											

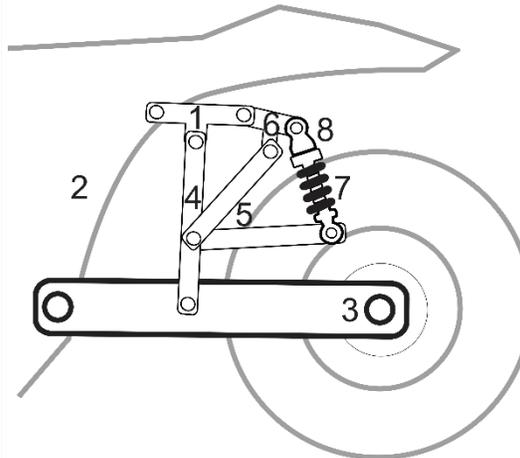
<p>ISOM CC1 D2 {1, 4, 5, 6} B6</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.5</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">1.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.2</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.5		Complejidad	1.9		PROMEDIO FINAL	2.2	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.5																											
Complejidad	1.9																											
PROMEDIO FINAL	2.2																											
<p>ISOM CC1 D3 {2, 3, 7, 8} B1</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">1.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">0.5</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">0.85</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	1.2		Complejidad	0.5		PROMEDIO FINAL	0.85	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	1.2																											
Complejidad	0.5																											
PROMEDIO FINAL	0.85																											

ISOM CC1 D4 {2, 3, 7, 8} B6

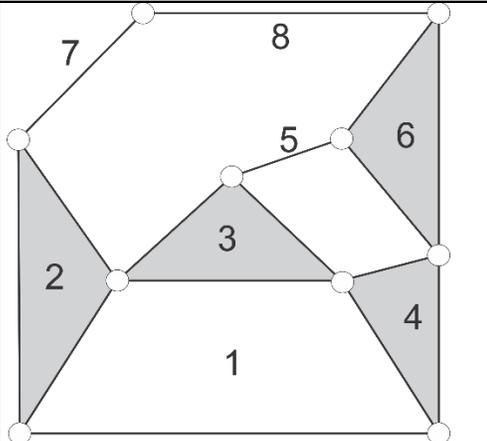
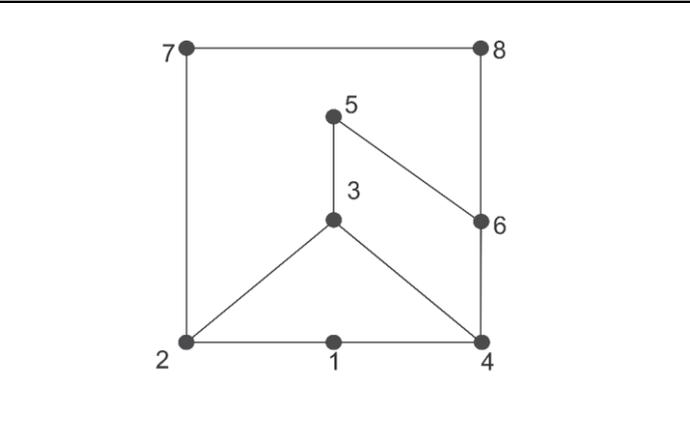
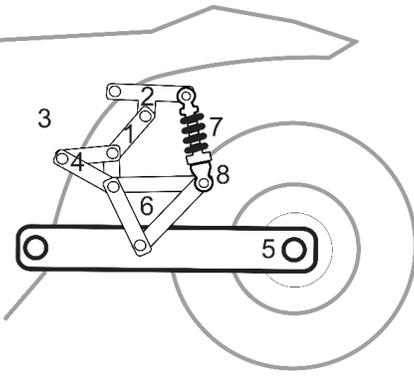


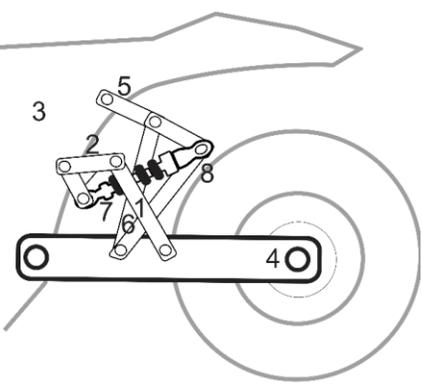
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.3	
Complejidad	2.1	
PROMEDIO FINAL	2.15	

ISOM CC1 D5 {2, 3, 7, 8} B3



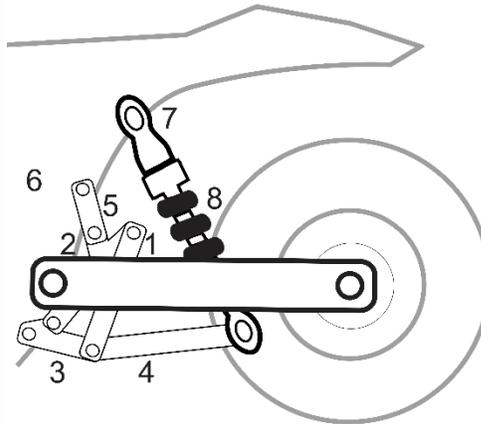
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.3	
Complejidad	2.2	
PROMEDIO FINAL	2.25	

ISOM 2																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC2 D1 {4,3}B5</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.4</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.5</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.45</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.4		Complejidad	2.5		PROMEDIO FINAL	2.45	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.4																											
Complejidad	2.5																											
PROMEDIO FINAL	2.45																											

<p>ISOM CC2 D2 {4, 3}B4</p>		EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES	
		Requerimiento	Cumplimiento
		SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.			X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.		X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	
Costos de Producción		2.3	
Complejidad		2.1	
PROMEDIO FINAL		2.15	

ISOM 3																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC3 D1 {2, 4, 6}B3</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.8</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.5</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.8		PROMEDIO FINAL	3.5	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.8																											
PROMEDIO FINAL	3.5																											

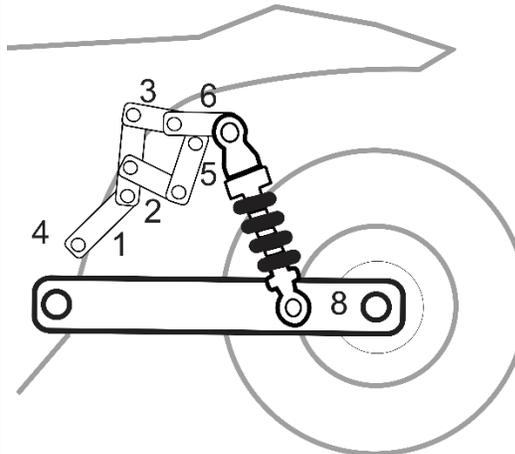
ISOM CC3 D2 {2, 4, 6} B7



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES

Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.5	
Complejidad	1.8	
PROMEDIO FINAL	2.15	

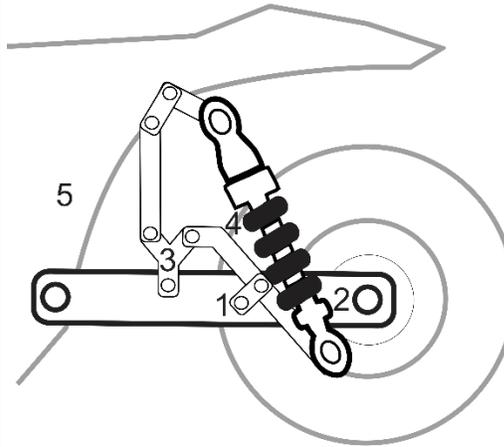
ISOM CC3 D3 {2, 4, 6} B8



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES

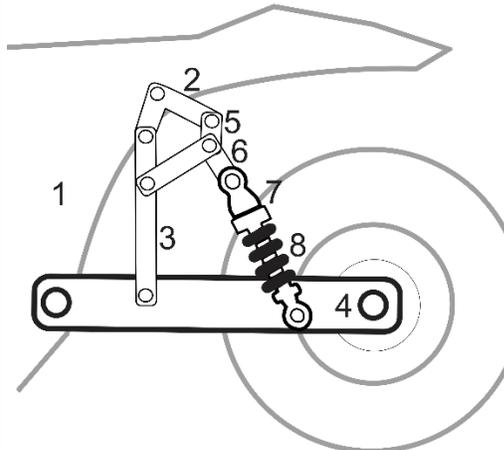
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.3	
Complejidad	2.8	
PROMEDIO FINAL	2.55	

ISOM CC3 D4 {5,1} B2

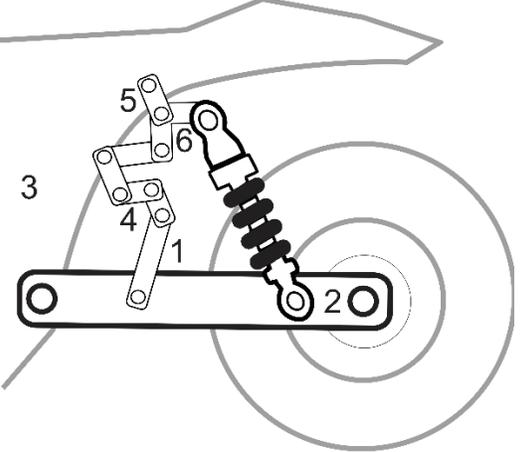
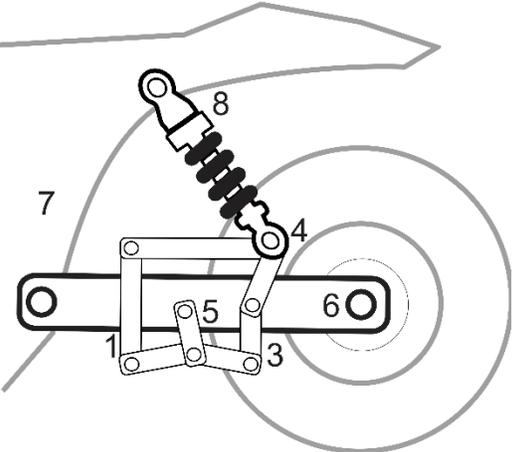


EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.		X
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.0	
Complejidad	2.1	
PROMEDIO FINAL	2.05	

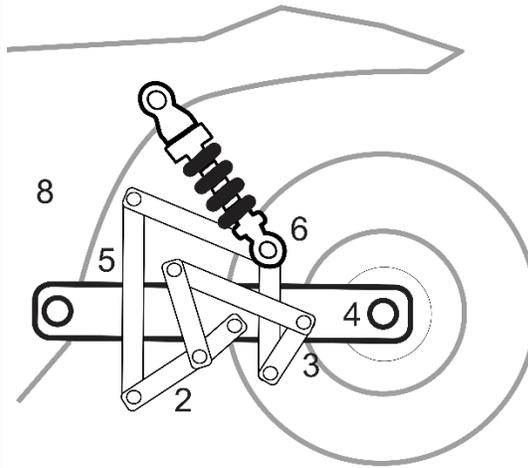
ISOM CC3 D5 {1,5} B4



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.		X
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.8	
Complejidad	2.9	
PROMEDIO FINAL	2.85	

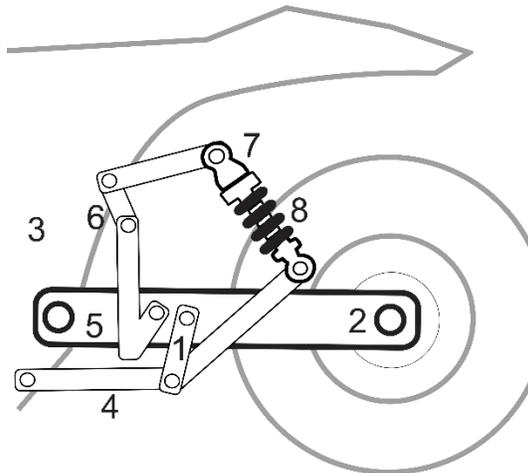
<p><i>ISOM CC3 D6 {3} B2</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.0</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>2.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.0	Complejidad		2.9	PROMEDIO FINAL		2.95
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.0																										
Complejidad		2.9																										
PROMEDIO FINAL		2.95																										
<p><i>ISOM CC3 D7 {7, 8} B6</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>2.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.1</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>2.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		2.2	Complejidad		2.1	PROMEDIO FINAL		2.15
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		2.2																										
Complejidad		2.1																										
PROMEDIO FINAL		2.15																										

ISOM CC3 D8 {7, 8} B4

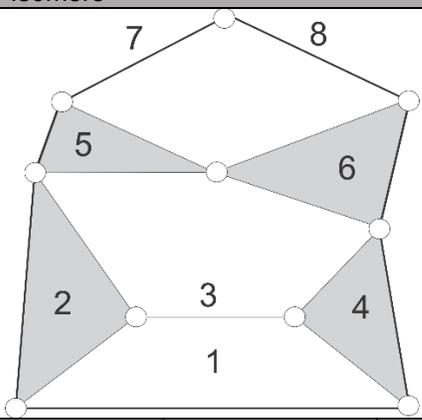
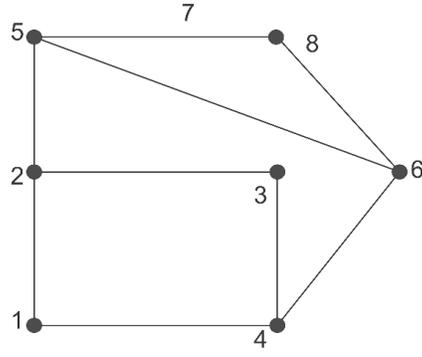
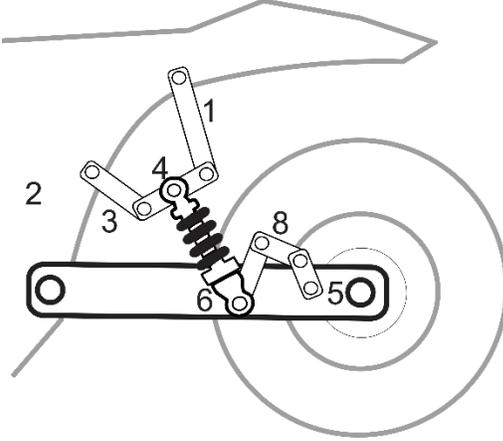


EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		1.5
Complejidad		1.4
PROMEDIO FINAL		1.45

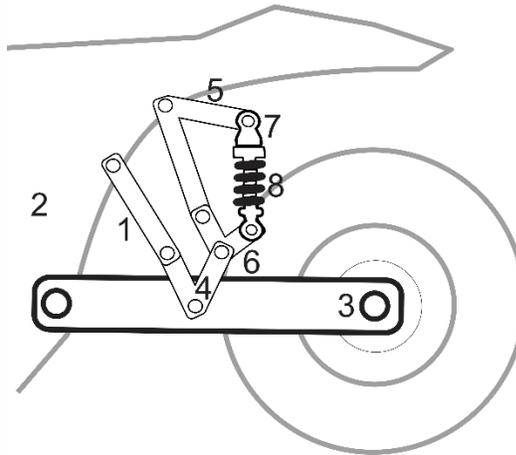
ISOM CC3 D9 {3} B2



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.		X
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		1.8
Complejidad		1.7
PROMEDIO FINAL		1.75

ISOM 4																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC4 D1 {2,4} B5</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.7</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">5.7</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.7		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	5.7	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.7																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	5.7																											

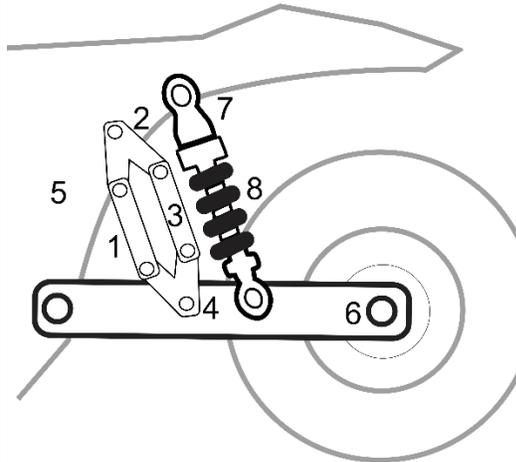
ISOM CC4 D2 {2, 4} B3



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES

Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.0	
Complejidad	2.6	
PROMEDIO FINAL	2.3	

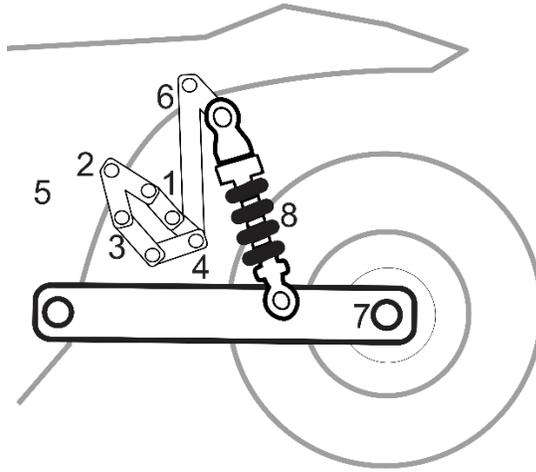
ISOM CC4 D3 {5, 6} B6



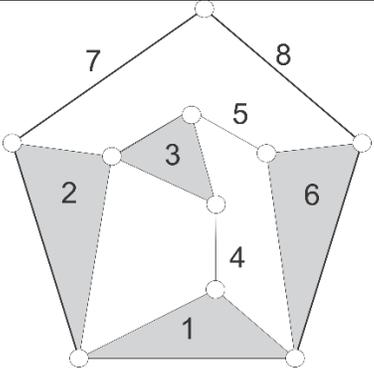
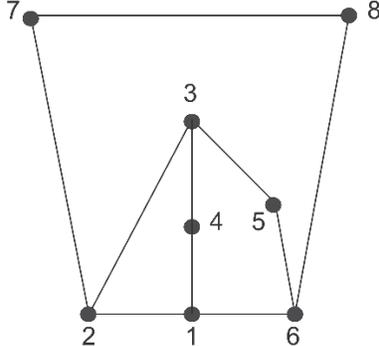
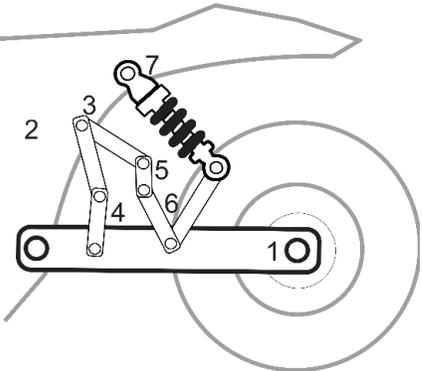
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES

Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.4	
Complejidad	3.5	
PROMEDIO FINAL	3.45	

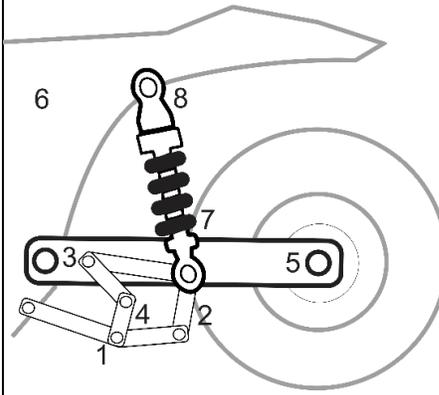
ISOM CC4 D4 {5, 6} B7



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		3.2
Complejidad		2.7
PROMEDIO FINAL		2.95

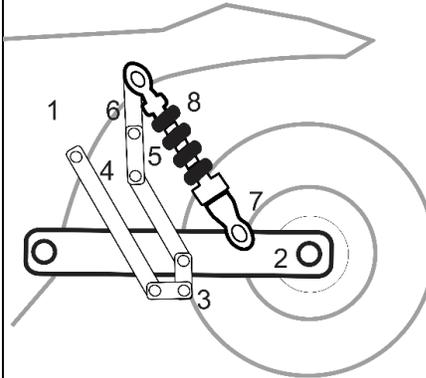
ISOM 5																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC5 D1 {2,1} B1</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.25</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	3.25	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	3.25																											

ISOM CC5 D2 {6,3} B5



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.9	
Complejidad	3.7	
PROMEDIO FINAL	3.3	

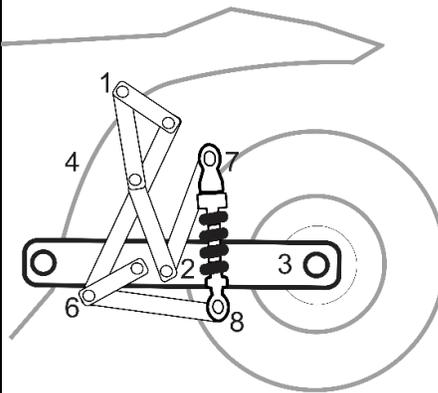
ISOM CC5 D3 {1,2} B2



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.8	
Complejidad	2.8	
PROMEDIO FINAL	2.8	

<p>ISOM CC5 D4 {3,6} B4</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">1.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">1.85</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.0		Complejidad	1.7		PROMEDIO FINAL	1.85	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.0																											
Complejidad	1.7																											
PROMEDIO FINAL	1.85																											
<p>ISOM CC5 D5 {7,8} B8</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">0.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">0.5</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">0.65</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	0.8		Complejidad	0.5		PROMEDIO FINAL	0.65	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	0.8																											
Complejidad	0.5																											
PROMEDIO FINAL	0.65																											

ISOM CC5 D6 {4,5} B3

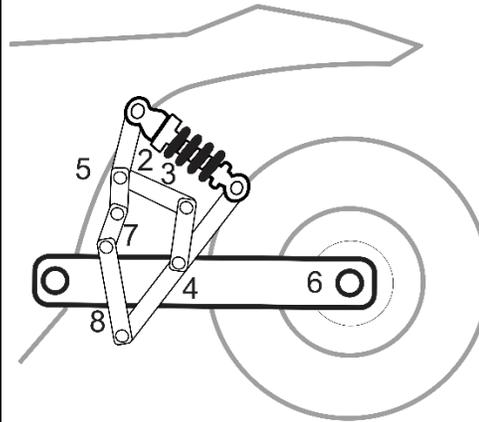


EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		0.2
Complejidad		0.2
PROMEDIO FINAL		0.2

ISOM 6																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC6 D1 {2.4} B3</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3" style="text-align: center;">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2" style="text-align: left;">Requerimiento</th> <th colspan="2" style="text-align: center;">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">SI</th> <th style="text-align: center;">NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: left;">Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: left;">Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2" style="text-align: left;">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th style="text-align: center;">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Costos de Producción</td> <td style="text-align: center;">3.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Complejidad</td> <td style="text-align: center;">2.8</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">PROMEDIO FINAL</td> <td style="text-align: center;">3.0</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.2	Complejidad		2.8	PROMEDIO FINAL		3.0
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.2																										
Complejidad		2.8																										
PROMEDIO FINAL		3.0																										

<p>ISOM CC6 D2 {2, 4} B8</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.3</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.25</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.2		Complejidad	2.3		PROMEDIO FINAL	2.25	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.2																											
Complejidad	2.3																											
PROMEDIO FINAL	2.25																											
<p>ISOM CC6 D3 {1, 3} B4</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.75</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.8		Complejidad	2.7		PROMEDIO FINAL	2.75	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.8																											
Complejidad	2.7																											
PROMEDIO FINAL	2.75																											

ISOM CC6 D4 {5, 6, 7, 8} B6

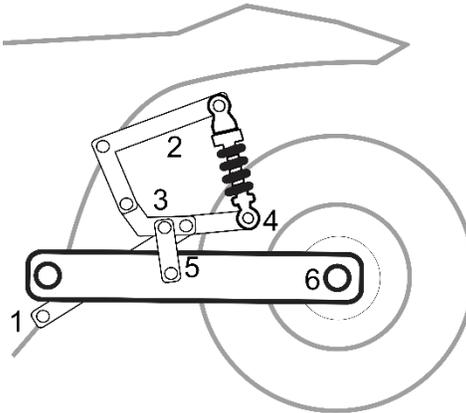


EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.8	
Complejidad	2.0	
PROMEDIO FINAL	2.4	

ISOM 7																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC7 D1 {2,4} B1</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	3.1	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	3.1																											

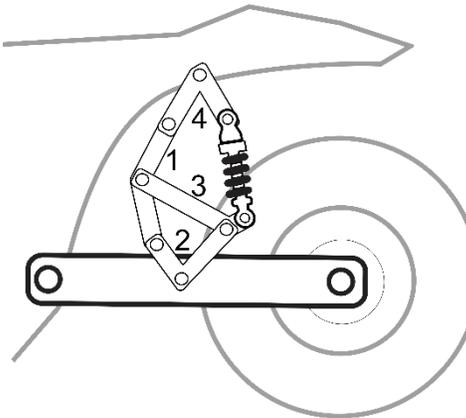
<p><i>ISOM CC7 D2{2,4} B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.5</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.35</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.2	Complejidad		3.5	PROMEDIO FINAL		3.35
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.2																										
Complejidad		3.5																										
PROMEDIO FINAL		3.35																										
<p><i>ISOM CC7 D3{3,1} B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.4</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.8</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.4	Complejidad		2.8	PROMEDIO FINAL		3.1
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.4																										
Complejidad		2.8																										
PROMEDIO FINAL		3.1																										

ISOM CC7 D4 {3, 1} B6



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		2.3
Complejidad		2.2
PROMEDIO FINAL		2.25

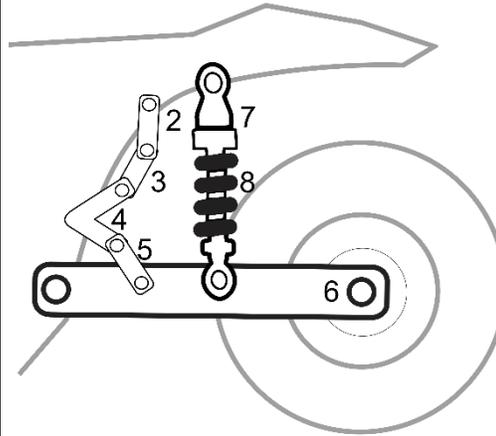
ISOM CC7 D5 {7, 8, 5, 6} B7



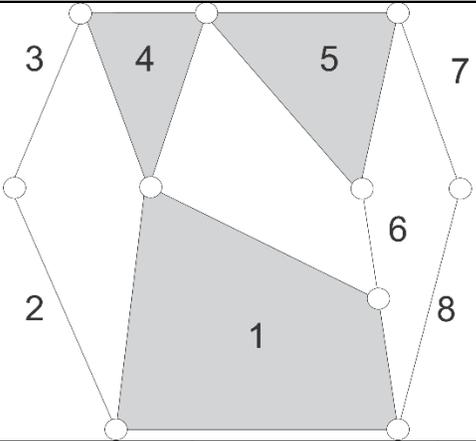
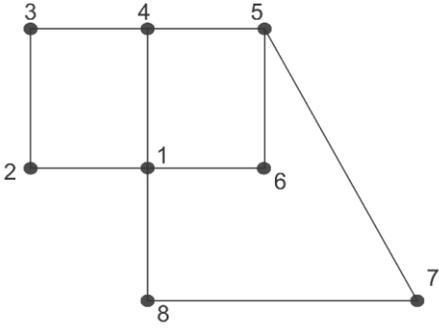
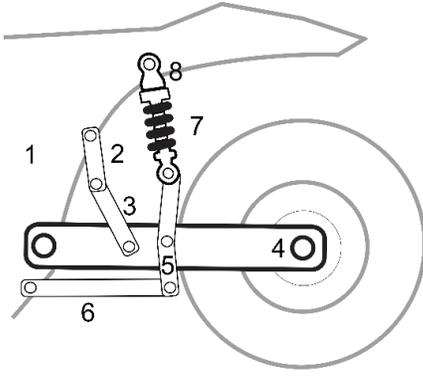
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		1.8
Complejidad		1.7
PROMEDIO FINAL		1.75

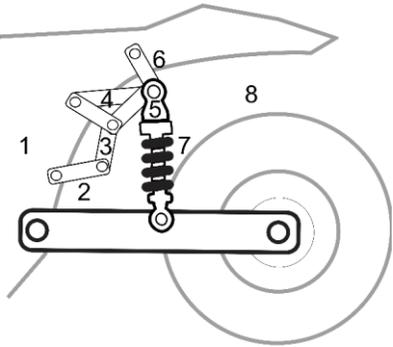
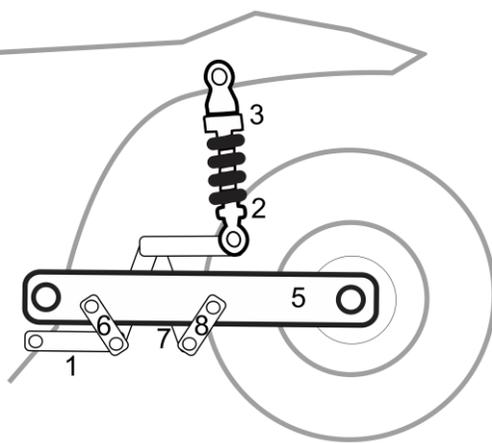
ISOM 8																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC8 D1 {1} B8</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.3</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.3		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	3.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.3																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	3.15																											

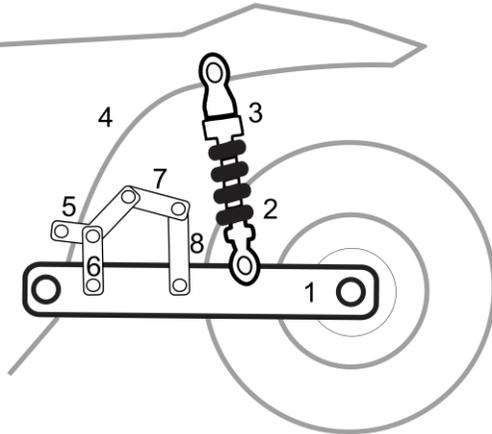
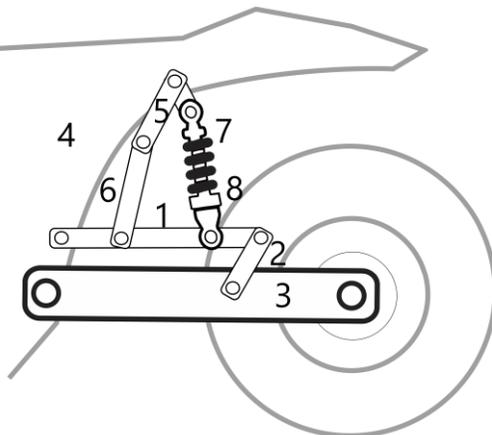
ISOM CC8 D2 {1} B6



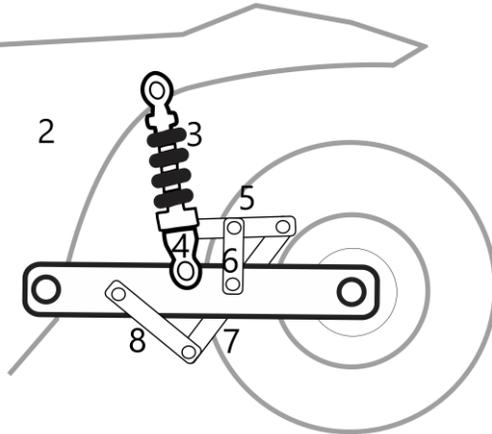
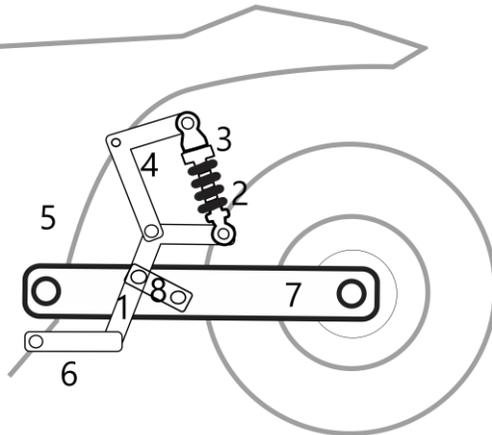
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	4.9	
Complejidad	4.8	
PROMEDIO FINAL	4.85	

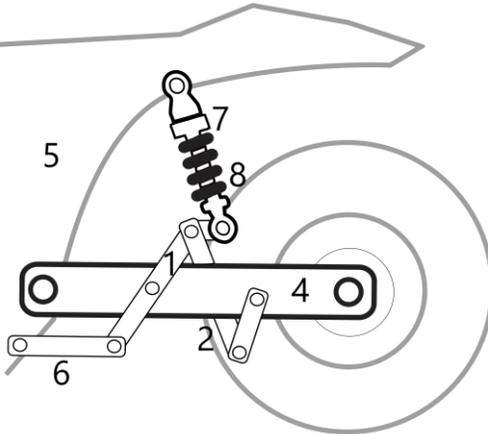
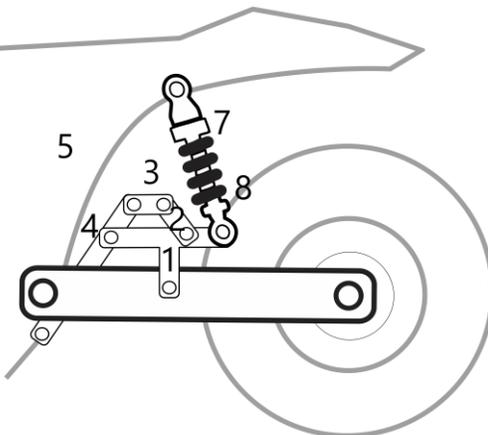
ISOM 9																												
Isómero	Grafo																											
																												
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC9 D1 (1) B4</p>		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="3" style="text-align: center;">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2" style="text-align: left;">Requerimiento</th> <th colspan="2" style="text-align: center;">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">SI</th> <th style="text-align: center;">NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: left;">Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: left;">Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2" style="text-align: left;">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th style="text-align: center;">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Costos de Producción</td> <td style="text-align: center;">4.6</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Complejidad</td> <td style="text-align: center;">4.5</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">PROMEDIO FINAL</td> <td style="text-align: center;">4.55</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		4.6	Complejidad		4.5	PROMEDIO FINAL		4.55
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		4.6																										
Complejidad		4.5																										
PROMEDIO FINAL		4.55																										

<p>ISOM CC9 D2 (1) B8</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.1</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.2		Complejidad	4.1		PROMEDIO FINAL	4.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.2																											
Complejidad	4.1																											
PROMEDIO FINAL	4.15																											
<p>ISOM CC9 D3 (4) B5</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.8		Complejidad	5.0		PROMEDIO FINAL	4.9	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.8																											
Complejidad	5.0																											
PROMEDIO FINAL	4.9																											

<p><i>ISOM CC9 D4 (4) B1</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.5</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.55</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.6		Complejidad	4.5		PROMEDIO FINAL	4.55	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.6																											
Complejidad	4.5																											
PROMEDIO FINAL	4.55																											
<p><i>ISOM CC9 D5 (4) B3</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.0		Complejidad	4.0		PROMEDIO FINAL	4.0	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.0																											
Complejidad	4.0																											
PROMEDIO FINAL	4.0																											

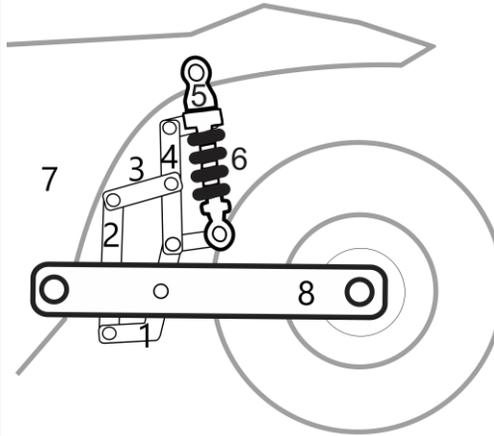
<p><i>ISOM CC9 D6 (1) B6</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.8</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.85</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.9	Complejidad		3.8	PROMEDIO FINAL		3.85
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.9																										
Complejidad		3.8																										
PROMEDIO FINAL		3.85																										
<p><i>ISOM CC9 D7 (1) B2</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.4</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.5</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.45</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.4	Complejidad		3.5	PROMEDIO FINAL		3.45
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.4																										
Complejidad		3.5																										
PROMEDIO FINAL		3.45																										

<p><i>ISOM CC9 D8 (2, 8) B1</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.5</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.8</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.65</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.5		Complejidad	3.8		PROMEDIO FINAL	3.65	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.5																											
Complejidad	3.8																											
PROMEDIO FINAL	3.65																											
<p><i>ISOM CC9 D9 (5) B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.0		Complejidad	4.2		PROMEDIO FINAL	4.1	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.0																											
Complejidad	4.2																											
PROMEDIO FINAL	4.1																											

<p><i>ISOM CC9 D10(5) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td>CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>4.0</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>4.1</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>4.05</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		4.0	Complejidad		4.1	PROMEDIO FINAL		4.05
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		4.0																										
Complejidad		4.1																										
PROMEDIO FINAL		4.05																										
<p><i>ISOM CC9 D11(5) B6</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td>CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>4.1</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.8</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		4.1	Complejidad		3.8	PROMEDIO FINAL		3.95
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		4.1																										
Complejidad		3.8																										
PROMEDIO FINAL		3.95																										

<p><i>ISOM CC9 D12 (2) B3</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.8</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.9		Complejidad	3.7		PROMEDIO FINAL	3.8	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.9																											
Complejidad	3.7																											
PROMEDIO FINAL	3.8																											
<p><i>ISOM CC9 D13 (7) B5</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.2	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.2																											

ISOM CC9 D14 (7) B8



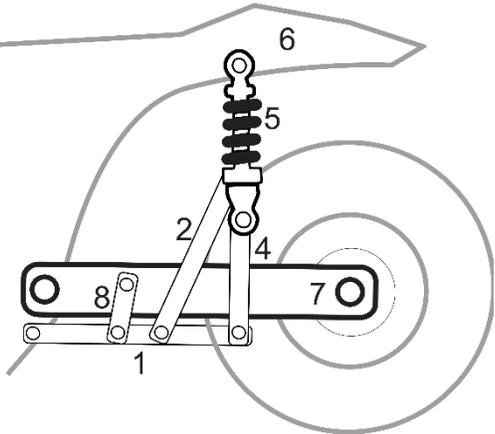
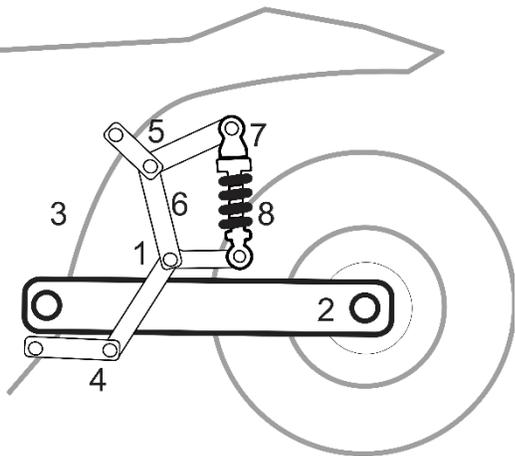
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.4	
Complejidad	3.6	
PROMEDIO FINAL	3.5	

ISOM 10

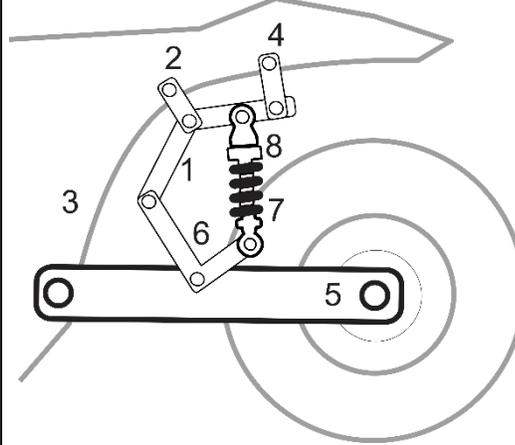
ISOM 10																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC10 D1 (1) B6</p>		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="3" style="text-align: center;">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2" style="text-align: left;">Requerimiento</th> <th colspan="2" style="text-align: center;">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">SI</th> <th style="text-align: center;">NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: left;">Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: left;">Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2" style="text-align: left;">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th style="text-align: center;">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Costos de Producción</td> <td style="text-align: center;">5.0</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">Complejidad</td> <td style="text-align: center;">4.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: left;">PROMEDIO FINAL</td> <td style="text-align: center;">4.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		5.0	Complejidad		4.9	PROMEDIO FINAL		4.95
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		5.0																										
Complejidad		4.9																										
PROMEDIO FINAL		4.95																										

<p><i>ISOM CC10 D2 (1) B8</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.7</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.5</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.6</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.7	Complejidad		3.5	PROMEDIO FINAL		3.6
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.7																										
Complejidad		3.5																										
PROMEDIO FINAL		3.6																										
<p><i>ISOM CC10 D3 (1) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.05</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.2	Complejidad		2.9	PROMEDIO FINAL		3.05
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.2																										
Complejidad		2.9																										
PROMEDIO FINAL		3.05																										

<p><i>ISOM CC10 D4 (6) B1</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.8</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.5</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.65</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.8		Complejidad	3.5		PROMEDIO FINAL	3.65	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.8																											
Complejidad	3.5																											
PROMEDIO FINAL	3.65																											
<p><i>ISOM CC10 D5 (6) B5</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.4</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.5</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.6		Complejidad	3.4		PROMEDIO FINAL	3.5	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.6																											
Complejidad	3.4																											
PROMEDIO FINAL	3.5																											

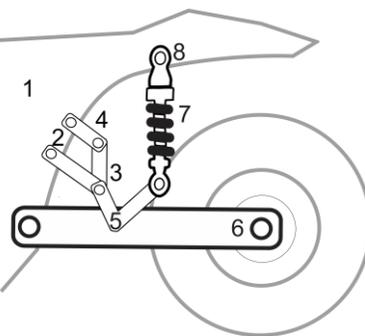
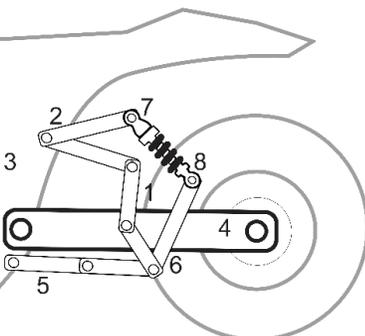
<p><i>ISOM CC10 D6 (6) B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.5</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.25</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.5		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	3.25	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.5																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	3.25																											
<p><i>ISOM CC10 D7 (3) B2</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.1</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.1		PROMEDIO FINAL	3.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.1																											
PROMEDIO FINAL	3.15																											

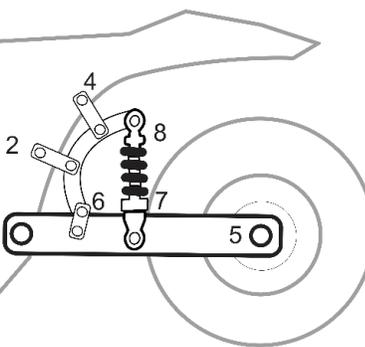
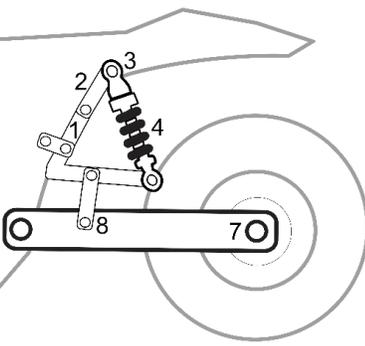
ISOM CC10 D8 (3) B5



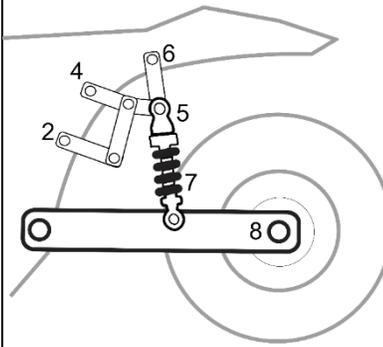
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.0	
Complejidad	3.2	
PROMEDIO FINAL	3.1	

ISOM 11																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p><i>ISOM CC11 D1 (1) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.4</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.3</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.4		PROMEDIO FINAL	3.3	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.4																											
PROMEDIO FINAL	3.3																											

<p><i>ISOM CC11 D2 (1) B6</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.8</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.9		Complejidad	4.7		PROMEDIO FINAL	4.8	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.9																											
Complejidad	4.7																											
PROMEDIO FINAL	4.8																											
<p><i>ISOM CC11 D3 (3,5) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	2.95	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	2.95																											

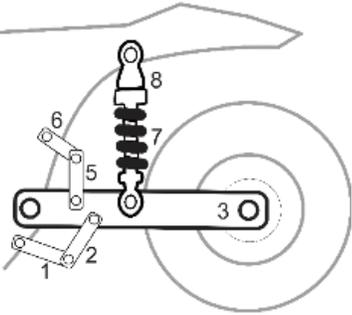
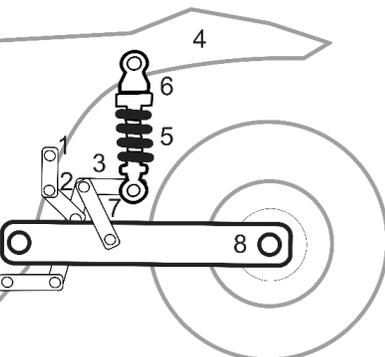
<p><i>ISOM CC11 D4 (3, 5) B5, 3</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.2	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.2																											
<p><i>ISOM CC11 D5 (5) B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.2	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.2																											

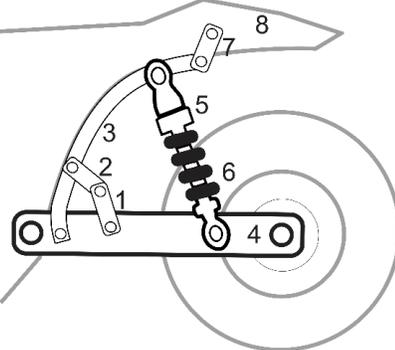
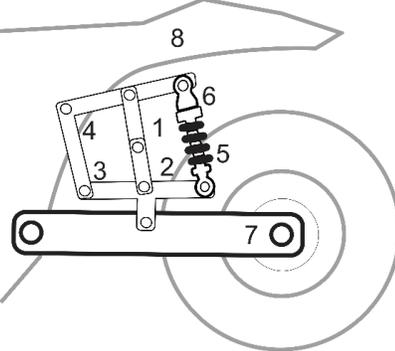
ISOM CC11 D6 (1) B8



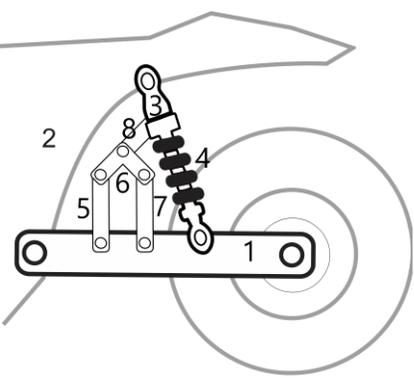
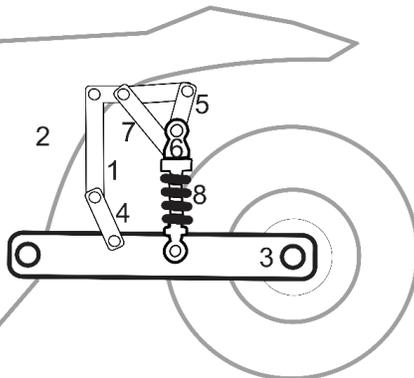
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.4	
Complejidad	3.6	
PROMEDIO FINAL	3.5	

ISOM 12																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC12 D1 (3,4) B1</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.1</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.2		Complejidad	4.1		PROMEDIO FINAL	4.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.2																											
Complejidad	4.1																											
PROMEDIO FINAL	4.15																											

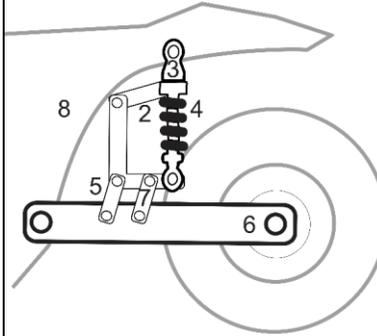
<p><i>ISOM CC12 D2 (4,3) B3</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">5.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.9		Complejidad	5.0		PROMEDIO FINAL	4.95	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.9																											
Complejidad	5.0																											
PROMEDIO FINAL	4.95																											
<p><i>ISOM CC12 D3 (4,3) B8</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	2.9		PROMEDIO FINAL	2.9	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	2.9																											
PROMEDIO FINAL	2.9																											

<p><i>ISOM CC12 D4 (8, 7, 5, 6, 2, 1) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.65</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.6		Complejidad	3.7		PROMEDIO FINAL	3.65	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.6																											
Complejidad	3.7																											
PROMEDIO FINAL	3.65																											
<p><i>ISOM CC12 D5 (8, 7, 5, 6, 2, 1) B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.2		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	3.1	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.2																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	3.1																											

ISOM 13																												
Isómero	Grafo																											
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																										
<p>ISOM CC13 D1 (1) B7</p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">4.7</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">4.9</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">4.8</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	4.7		Complejidad	4.9		PROMEDIO FINAL	4.8	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	4.7																											
Complejidad	4.9																											
PROMEDIO FINAL	4.8																											

<p><i>ISOM CC13 D2 (2, 4, 5, 7) B1</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>3.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>4.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>4.05</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		3.9	Complejidad		4.2	PROMEDIO FINAL		4.05
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		3.9																										
Complejidad		4.2																										
PROMEDIO FINAL		4.05																										
<p><i>ISOM CC13 D3 (2, 4, 5, 7) B3</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>2.8</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.7</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>2.75</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		2.8	Complejidad		2.7	PROMEDIO FINAL		2.75
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		2.8																										
Complejidad		2.7																										
PROMEDIO FINAL		2.75																										

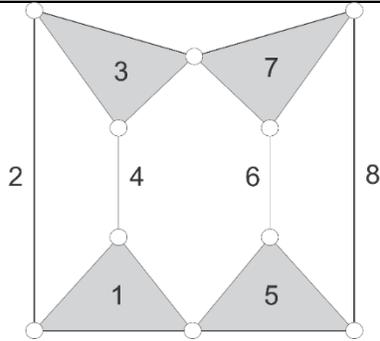
ISOM CC13 D4 (2) B3



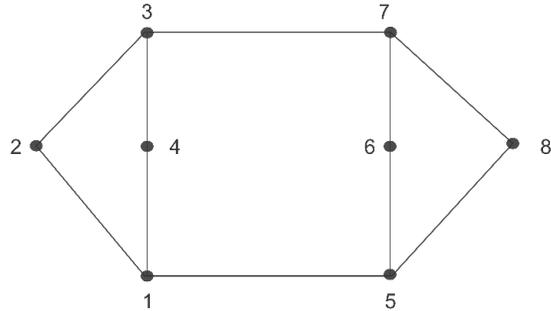
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.0	
Complejidad	2.5	
PROMEDIO FINAL	2.75	

ISOM 14

Isómero



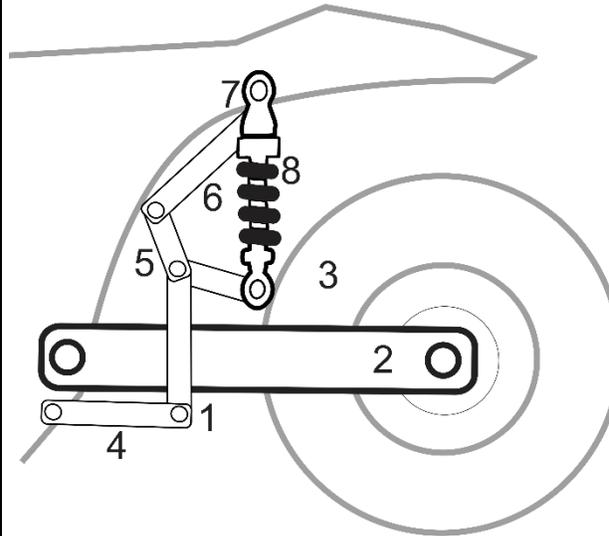
Grafo



CÓDIGO

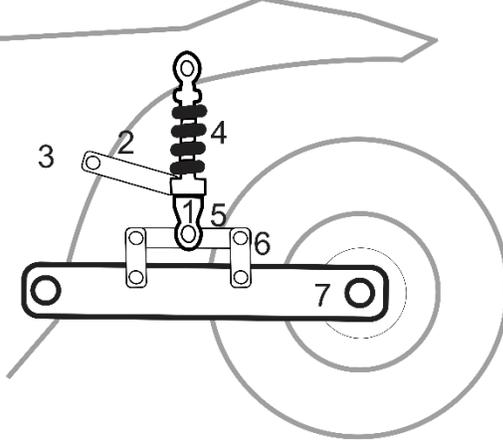
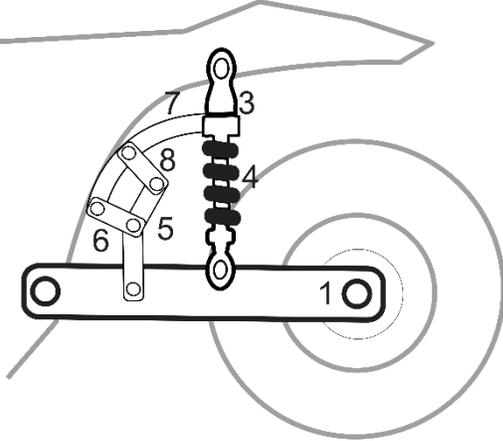
ISOM CC14 D1 (3, 7, 1, 5) B2

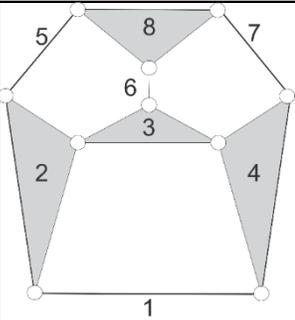
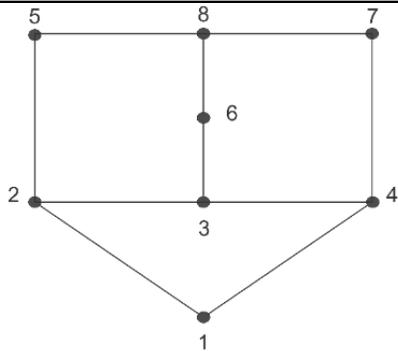
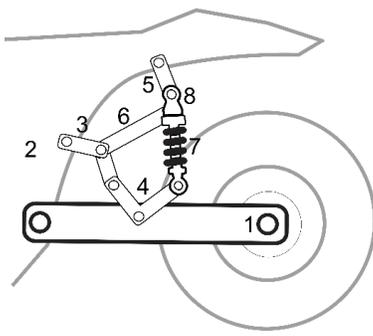
REPRESENTACIÓN FUNCIONAL

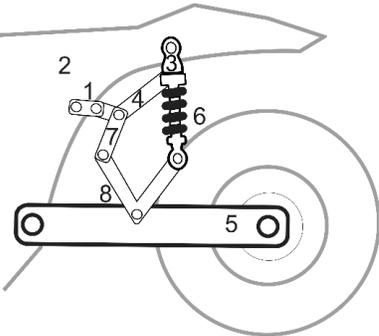
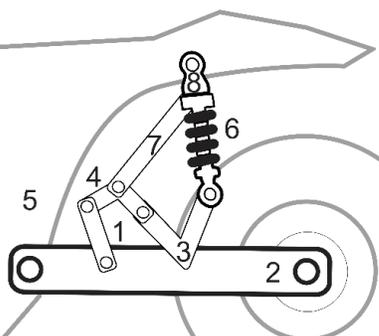


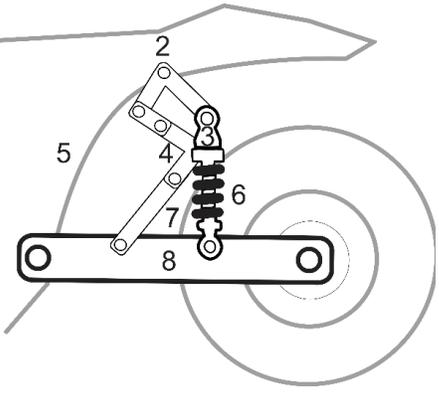
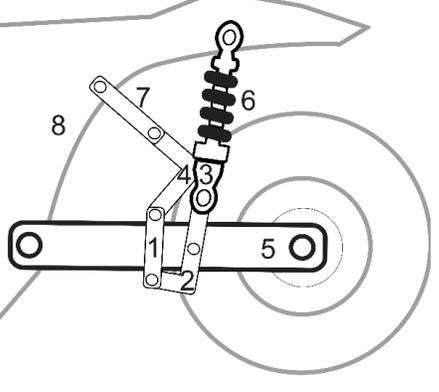
ANÁLISIS

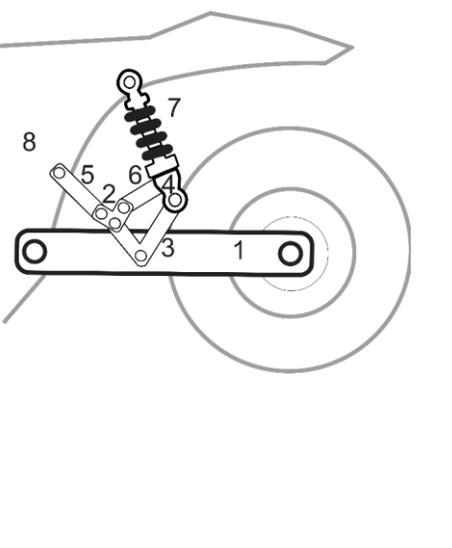
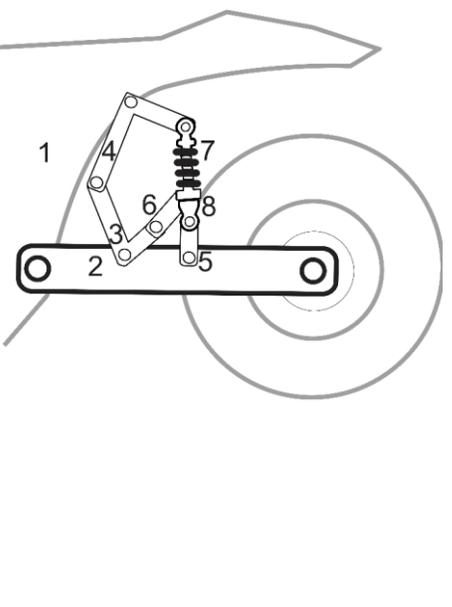
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	X	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	1.8	
Complejidad	2.0	
PROMEDIO FINAL	1.9	

<p><i>ISOM CC14 D2 (3, 7, 1, 5) B7</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.8</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.85</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	2.8		PROMEDIO FINAL	2.85	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	2.8																											
PROMEDIO FINAL	2.85																											
<p><i>ISOM CC14 D3 (2, 4, 6, 8) B1</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <th>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.4</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.6</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.5</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.4		Complejidad	2.6		PROMEDIO FINAL	2.5	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.4																											
Complejidad	2.6																											
PROMEDIO FINAL	2.5																											

ISOM 15																													
Isómero	Grafo																												
																													
CÓDIGO	REPRESENTACIÓN FUNCIONAL	ANÁLISIS																											
<p>ISOM CC15 D1 (2.4) B1</p>		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="3" style="text-align: center;">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th style="text-align: left;">Requerimiento</th> <th colspan="2" style="text-align: center;">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <td></td> <th style="text-align: center;">SI</th> <th style="text-align: center;">NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td style="text-align: center;"></td> <td style="text-align: center;">X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td style="text-align: center;">X</td> <td style="text-align: center;"></td> </tr> <tr> <th style="text-align: left;">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th colspan="2" style="text-align: center;">CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2" style="text-align: center;">3.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2" style="text-align: center;">3.8</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2" style="text-align: center;">3.4</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento			SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.0		Complejidad	3.8		PROMEDIO FINAL	3.4	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																													
Requerimiento	Cumplimiento																												
	SI	NO																											
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																												
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																												
Costos de Producción	3.0																												
Complejidad	3.8																												
PROMEDIO FINAL	3.4																												

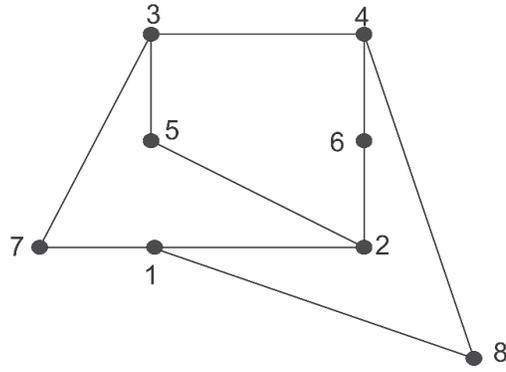
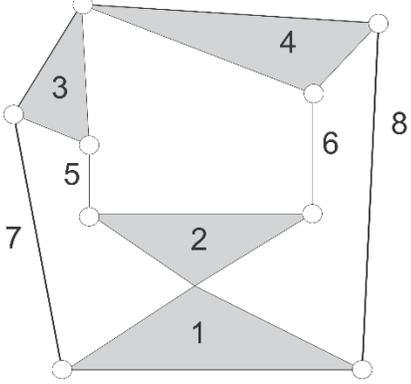
<p><i>ISOM CC15 D2 (2,4) B5</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">2.7</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.5</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.6		Complejidad	2.7		PROMEDIO FINAL	2.5	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.6																											
Complejidad	2.7																											
PROMEDIO FINAL	2.5																											
<p><i>ISOM CC15 D3 (5,7) B2</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">2.95</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	3.0		PROMEDIO FINAL	2.95	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	3.0																											
PROMEDIO FINAL	2.95																											

<p><i>ISOM CC15 D4 (5,7) B8</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.6</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.4</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.6		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.4	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.6																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.4																											
<p><i>ISOM CC15 D5 (8) B5</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.05</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.05	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.05																											

<p><i>ISOM CC15 D6 (8) B6</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">2.9</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.4</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.15</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	2.9		Complejidad	3.4		PROMEDIO FINAL	3.15	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	2.9																											
Complejidad	3.4																											
PROMEDIO FINAL	3.15																											
<p><i>ISOM CC15 D7 (1) B2</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>NO</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>X</td> <td></td> </tr> <tr> <td>IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</td> <td colspan="2">CALIFICACIÓN</td> </tr> <tr> <td>Costos de Producción</td> <td colspan="2">3.0</td> </tr> <tr> <td>Complejidad</td> <td colspan="2">3.2</td> </tr> <tr> <td>PROMEDIO FINAL</td> <td colspan="2">3.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	NO	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN		Costos de Producción	3.0		Complejidad	3.2		PROMEDIO FINAL	3.1	
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	NO																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		X																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	X																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN																											
Costos de Producción	3.0																											
Complejidad	3.2																											
PROMEDIO FINAL	3.1																											

ISOM 16

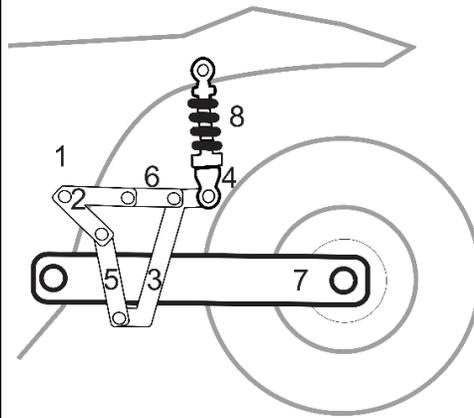
Isómero Grafo



CÓDIGO

ISOM CC16 D1 (1) B7

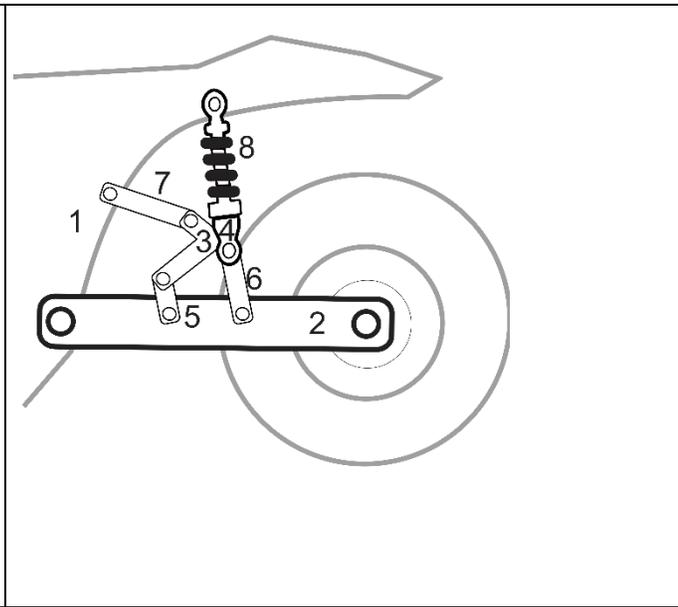
REPRESENTACIÓN FUNCIONAL



ANÁLISIS

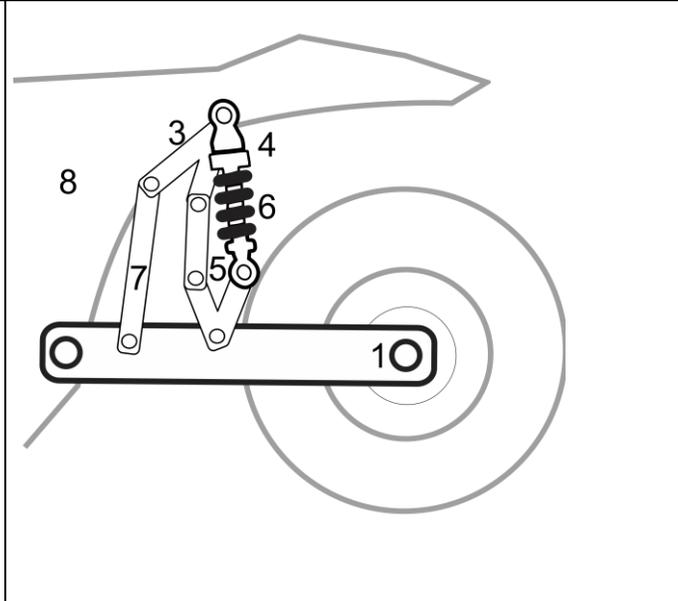
EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.6	
Complejidad	2.0	
PROMEDIO FINAL	2.3	

ISOM CC16 D2 (1) B2

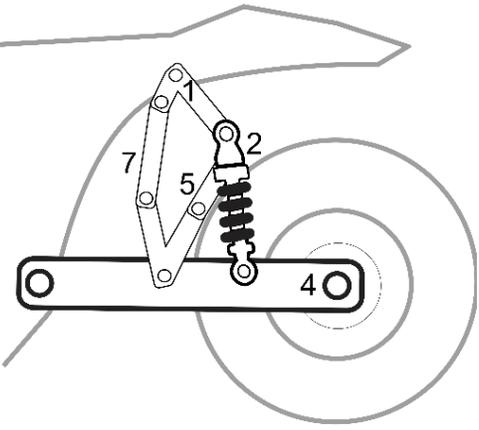
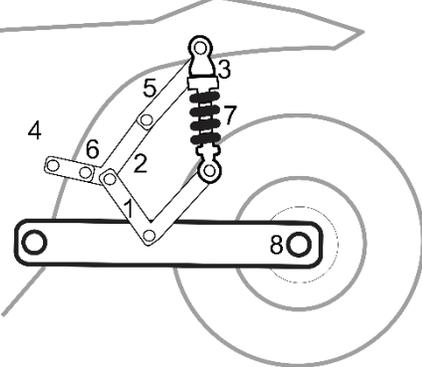


EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	3.6	
Complejidad	3.2	
PROMEDIO FINAL	3.4	

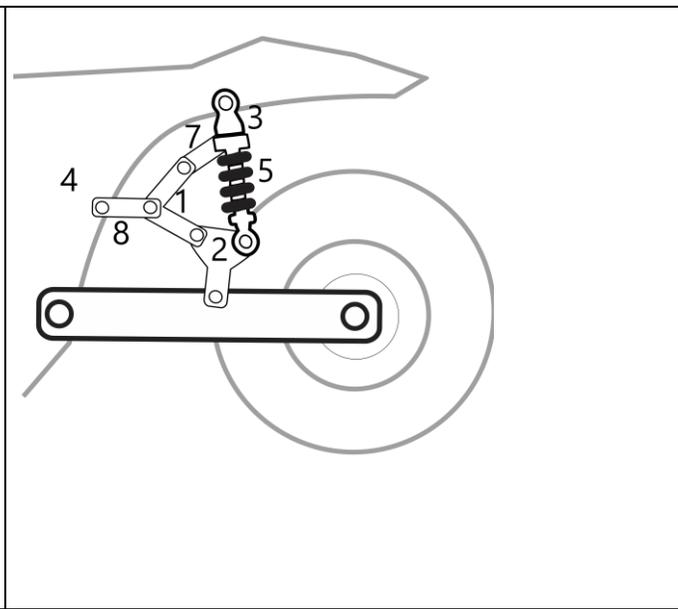
ISOM CC16 D3 (8,7) B1



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA	CALIFICACIÓN	
Costos de Producción	2.6	
Complejidad	2.8	
PROMEDIO FINAL	2.7	

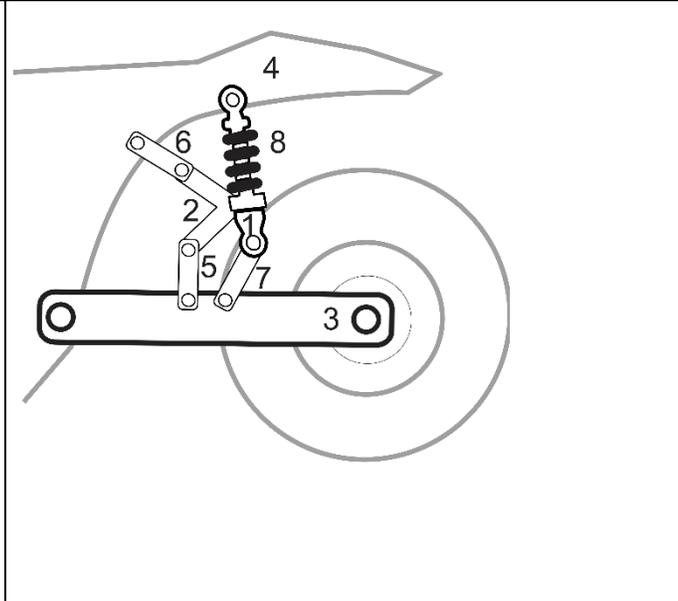
<p><i>ISOM CC16 D4 (8,7) B4</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>N</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td>x</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>x</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>2.9</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>3.2</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>3.1</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	N	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	x		Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		2.9	Complejidad		3.2	PROMEDIO FINAL		3.1
EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	N																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	x																											
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		2.9																										
Complejidad		3.2																										
PROMEDIO FINAL		3.1																										
<p><i>ISOM CC16 D5 (4,3) B8</i></p>		<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">Requerimiento</th> <th colspan="2">Cumplimiento</th> </tr> <tr> <th>SI</th> <th>N</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.</td> <td></td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.</td> <td>x</td> <td></td> </tr> <tr> <th colspan="2">IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA</th> <th>CALIFICACIÓN</th> </tr> <tr> <td colspan="2">Costos de Producción</td> <td>2.5</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Complejidad</td> <td>2.4</td> </tr> <tr> <td colspan="2">PROMEDIO FINAL</td> <td>2.3</td> </tr> </tbody> </table>	EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES			Requerimiento	Cumplimiento		SI	N	Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x	Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x		IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN	Costos de Producción		2.5	Complejidad		2.4	PROMEDIO FINAL		2.3
EVALUACION DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES																												
Requerimiento	Cumplimiento																											
	SI	N																										
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x																										
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x																											
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN																										
Costos de Producción		2.5																										
Complejidad		2.4																										
PROMEDIO FINAL		2.3																										

ISOM CC16 D6 (4,3) B6



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.	x	
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		3.6
Complejidad		3.4
PROMEDIO FINAL		3.5

ISOM CC16 D6 (4,3) B3



EVALUACIÓN DE POTENCIALIDAD DE REPRESENTACIONES FUNCIONALES		
Requerimiento	Cumplimiento	
	SI	NO
Formación del amortiguador con dos eslabones binarios.		x
Rueda Trasera unida a un eslabón pivotado al chasis.	x	
IDENTIFICACIÓN TOPOLÓGICA		CALIFICACIÓN
Costos de Producción		3.2
Complejidad		3.8
PROMEDIO FINAL		3.5