

## **Interacción Humano-Robot con Ademanes**

**Harold Vasquez Chavarria<sup>1</sup>, Héctor Simón Vargas<sup>2</sup>, Enrique Sucar Succar<sup>3</sup>**

**1Universidad Popular Autónoma del Estado de Puebla (UPAEP)**

**haroldandres.vasquez@upaep.edu.mx**

**2 Universidad Popular Autónoma del Estado de Puebla (UPAEP)**

**hectorsimon.vargas@upaep.edu.mx**

**3 Instituto Nacional de Astrofísica, Óptica y Electrónica (INAOE) esucar@inaoep.mx**

### **Resumen**

La introducción de los robots en nuestras vidas cotidianas es una realidad impostergable. Los avances actuales y por venir, permitirán que muy pronto podamos disponer de un robot en nuestros hogares, que cumpla con las labores domésticas. Estos robots son conocidos como de servicio y también pueden especializarse en el cuidado de personas de la tercera edad. Una de los aspectos importantes a desarrollar en estos robots, es la capacidad de comunicarse con su dueño de una manera familiar para él, como son por medio de voz y ademanes. La combinación de ambos modos de interacción es conocido como Interacción Humano Robot Multimodal. Uno de los dispositivos más usados para lograr esta comunicación es el Kinect de Microsoft Company. En este trabajo se tratan varios retos a afrontar para lograr una interacción con ademanes natural y fluida entre el robot y su propietario.

### **Palabras Clave**

**Interacción Humano-Robot, Ademanes, Kinect.**