

RESUMEN

El elevado desarrollo de la robótica en la actualidad permite al ser humano, interactuar mucho más con máquinas de forma autónoma, por ello se establece un sistema donde el hombre aplique la interfaz natural de usuario dando un paso adelante en la comunicación hombre-máquina. Se construyó una relación entre un usuario y un robot móvil a través de una red cliente servidor inalámbrica, con lo cual el robot P3-AT, se mueve con los gestos indicados por la persona ya sea que se necesite explorar o simplemente trasladar el robot. El usuario debe desarrollar la destreza para manipular el robot siguiendo el manual de usuario e iniciar con el simulador, así con este procedimiento se evita tener errores desde la conexión con el robot hasta la ejecución de los comportamientos. Los comportamientos se ejecutan con botones en la interfaz del cliente, y cada uno de forma exclusiva. Los resultados muestran que al hacer movimientos pausados y continuos el robot se puede conducir sin problemas, pues la programación valida y verifica que la información recibida sea correcta, sin embargo el usuario debe conocer los movimientos admitidos antes de manipular el robot.

Palabras Clave:

- Hombre-máquina
- Inalámbrica
- Interfaz
- P3-AT
- Simulador