

## **RESUMEN**

El desarrollo del presente proyecto de titulación tiene como finalidad el diseño e implementación de un sistema de navegación por voz haciendo uso de la plataforma Microsoft Robotics Developer Studio. El desarrollo de nuevas generaciones robóticas, tales como robots personales, asistenciales o mascotas, cada día más integradas a nuestros entornos de trabajo y actividades diarias han obligado a formular nuevos paradigmas de interacción entre robots y humanos, encontrando en el lenguaje oral un medio perfecto para establecer una comunicación entre robot y operador. El modelo de su diseño hace uso de la Arquitectura de Control Automática–Deliberativa. En este modelo se pretende dotar al robot de habilidades y comportamientos que imiten al ser humano en la forma de razonar, decidir y actuar. Con el diseño de la Arquitectura de Control establecida el agente móvil estará en la capacidad de identificar comandos de voz tales como avanzar, retroceder, girar a izquierda, girar a la derecha y media vuelta, a más de ejecutar una tarea autónomamente.