

Aprendizaje e identificación de personas en ambientes dinámicos para robots de servicio

Arturo Rodríguez García
arturo8602@yahoo.com.mx IIMAS-UNAM

Los robots de servicio están orientados a asistir en tareas cotidianas del hogar o la oficina, y en la mayoría de dichas tareas es necesaria la interacción hombre-máquina, por lo que el reconocimiento de personas es una habilidad indispensable para realizar con éxito sus labores. El objetivo del proyecto es diseñar un sistema de visión computacional para sistemas móviles que realice el aprendizaje en línea y la identificación de personas en ambientes dinámicos, utilizando una estrategia basada en rasgos biométricos suaves y elementos contextuales.

Modelación de actos del habla para la interacción humano-computadora

Varinia Estrada García
variniaestrada@hotmail.com FfyL-UNAM

El desarrollo de sistemas conversacionales requiere de la representación computacional de contenidos lingüísticos. Presentaré una metodología para el análisis y modelación de actos del habla (preguntar, ordenar, afirmar, ofrecer, etc.) en conversaciones orientadas a la solución de tareas o diálogos prácticos. De manera local, los diálogos son vistos como secuencias de turnos en donde los enunciados expresan actos del habla que establecen relaciones del tipo 'pregunta-respuesta'. De forma menos local, los actos del habla van ensamblando estrategias que solucionan los objetivos de la tarea de manera progresiva. Estas estrategias son presentadas como "transacciones" y pueden ser vistas como esquemas de interacción que corresponden a conductas conversacionales que solucionan partes de la tarea principal. Así, de forma global, los diálogos son vistos como secuencias de transacciones en las que se organiza la solución de la tarea incrementalmente. La intención detrás de esta investigación se centra en la noción de que es posible integrar la estructura de las transacciones como parte del "conocimiento lingüístico" de sistemas conversacionales para la solución de tareas en distintos dominios.