**Reflexión de artículo:“Augmented, Mixed, and Virtual Reality Enabling of Robot Deixis”**

Me pareció un tema importante este tipo de artículos porque suena tan futuristas, pero al mismo tiempo toman fuerza para ser reales.

El artículo habla sobre utilizar la realidad aumentada, mixta y virtual para poner en los robots deixis gestos deícticos para ayudar en la interacción con el ser humano.

Un gesto deíctico hace referencia a nuestros gestos para señalar a ciertos objetos, claro no todos los robots tiene brazos, pero la idea es que los robots tengan la capacidad de poder señalar los objetos deseados a partir de la pantalla donde muestra lo que ve el robot. Como encerrar los objetos en círculos y alertando a la persona que controla o interactúa con el robot.

El texto habla sobre que los robots tienen multi perspectivas que les permite realizar varios análisis de las imágenes, cada perspectiva tiene sus atributos como costo, personificación, capacidad, privacidad, costo y legibilidad.

Aunque claro todo esto es súper caro para desarrollar y mantener debido al hardware necesario para soportar la realidad mixta.

Lo interesante aquí es que utiliza la realidad virtual y mixta para poder ver lo que ve el robot y también permite al robot realizar gestos deícticos para apuntar y señalar. Lo que parece algo simple como eso lleva consigo cálculos para los grados de movilidad del brazo y la simulación para un movimiento natural al igual que el cálculo de la posición del supuesto objeto que se desea apuntar, y la función a realizar o acción sobre ella.

Ciertamente el uso de esta forma de interacción entre el usuario que usa el HMD (Head Mountain Display)y el robot que trasmite y se expresa para el usuario crea un nuevo paradigma para la interacción con el robot. Implicando nuevas formas para la exploración y nuevas formas que tienen los robots de expresarse a si mismos. Es como una historia de Isaac Asimov.