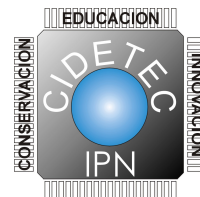




INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL
CENTRO DE INOVACIÓN Y DESARROLLO
TECNOLÓGICO EN CÓMPUTO



Generador de Macros Automático

Tesis que para obtener el grado de
Maestro en Tecnología de Cómputo

Presenta

Ricardo González Tello

Directores

Dr. Mauricio Olguin Carbajal
M. en C. Patricia Pérez Romero

México, D.F.

Junio del 2017.

Índice general

1. Introducción	1
1.1. Estado del arte	1
1.2. Arboles	5
1.3. Justificación	6
1.4. Planteamiento del problema	6
1.5. Propuesta de trabajo	6
1.6. Objetivo general	7
1.7. Objetivos específicos	7
1.8. Metodología	7
1.9. Cronograma de actividades	8

Índice de figuras

1.1. Ejecución de un archivo por lotes en Linux.	2
1.2. Interfaz de usuario de Pullover’s Macro Creator con una macro de ejemplo. .	2
1.3. Ambiente del juego de acción.	3
1.4. Sistema experimental de la soldadora.	3
1.5. Robot humanoide actor en escenario real.	4
1.6. Robot virtual en “sophie’s kitchen”.	5
1.7. Ejemplo del árbol ideal generado al pasar 20 días de uso de una PC.	7

Índice de cuadros

Introducción

Como nos ha marcado la experiencia, la computadora al igual que cualquier otra máquina fue diseñada para facilitar la vida de las personas con las tareas repetitivas, ya sea acelerando o automatizando tareas, así mismo se ha llegado a un punto en la operación de la computadora en la que se realizan tareas de forma mecanizada ya que no hay variantes en estas.

Los desarrolladores de software han contribuido a la automatización de estas tareas, sin embargo, cuando el software no es específico para una persona sino para un sector de la población, las necesidades llegan a ser variadas de un usuario a otro lo que genera un software con múltiples funciones de las cuales cada usuario usa un conjunto diferente esto es, por lo tanto, mientras más genérico se quiere hacer un software, más complicado será su uso.

Algunos de los desarrollos enfocados a la automatización de acciones humanas con las variantes involucradas en el mundo real principalmente son aplicaciones de la robótica, sin embargo, las soluciones propuestas también pueden ser enfocadas a un ambiente virtual.

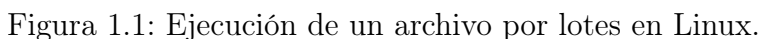
La propuesta presentada va enfocada al apoyo de las personas con acceso a la computadora, pero que debido a sus capacidades físicas no puede usar el equipo con la misma agilidad que una persona con todas sus facultades. Estas son las Personas con Movilidad Reducida (PRM), que principalmente, por cuestiones laborales tienen que trabajar con una computadora y que por su discapacidad se les dificulta el uso de la misma.

Por lo tanto, en este trabajo de investigación se propone desarrollar un sistema que permita el monitoreo de las acciones del usuario realizadas en una computadora personal (PC, Personal Computer) y obtener la secuencia de acciones frecuentes para su posterior reproducción.

1.1. Estado del arte

En esta sección se mostraran los trabajos relacionados al proyecto propuesto en este documento y una breve descripción de estos. En la investigación realizada se han encontrado trabajos cuyo objetivo es obtener que un robot mecánico o virtual realice tareas de manera similar a como las haría un humano.

Los archivos por lotes (Batch o Script Shell) [1] son archivos que contienen instrucciones para el sistema operativo en formato ASCII por lo que son dependientes de él, por lo general tienen la extensión .bat o .sh, sin embargo, para el caso de UNIX esto no es obligatorio. En la imagen 1.1 se muestra el código de un archivo por lotes y la ejecución en consola.



Dr:\Projects\PulversMacroCreator\Documentation\MacroCreator_Help-doc\Examples\Demo.pmc - Pulver's Macro Creator v5.0.0

File Macro Commands Function Edit Select View Options Donate Help

Play F3 Manual WinNum Loop (0 = infinite) 1

BasicDemo

Index	Action	Details	Repeat	Delay	Type	Cont
1	SendMode	Event	1	0	SendMode	
2	SetKeyDelay	10	0	0	SetKeyDelay	
3	Run	Notepad... \Npid	0	0	Run	
4	WinWait		1	333	WinWait	
5	WinMove	400, 400, 800, 600	1	333	WinMove	
6	[Text]	Hello "hi" this is the demonstration macro for Pulver's Macro Cre...	0	0	SendRaw	
7	Run	Notepad... \Npid2	0	0	Run	
8	WinWait		1	333	WinWait	
9	WinActivate		1	333	WinActivate	
10	WinMove	0, 0, 800, 600	1	333	WinMove	
11	[Text]	Here we're using commonly used commands, such as [Run], [Wi...	0	0	SendRaw	
12	[Pause]		1	2000	Sleep	
13	[Text]	While this one was sent directly to the target control of a backgrou...	0	0	ControlSendRaw	Edit
14	[Pause]		1	2000	Sleep	
15	[Text]	You can also set the text of the entire control...	0	0	ControlSendRaw	Edit
16	[Pause]		1	2000	Sleep	
17	[Text]	...LIKE THIS!!!	0	0	ControlSetText	Edit
18	[Pause]		1	2000	Sleep	
19	[Text]	[Control Down](End)(Control Up)(Enter)2) you can also send mov...	1	0	ControlSend	Edit
20	Left Move & Click	-6, -122 Left, 1	1	10	Click	
21	[Pause]		1	2000	Sleep	
22	Left Move & Click	693, 293 Left, Down	1	10	Click	
23	[Pause]		1	300	Sleep	
24	Left Move & Click	12, 62 Left, Up	1	10	Click	
25	[Pause]		1	2000	Swm	

Repeat: 1 Delay (ms): 0 Ctrl + B

CoordMode: Window TitleMatchMode: 2 SendMode: Input

56: (LTrim
57: You can also use [ControlClick] by
58: in the [Mouse] command window to
59:)
60: Sleep, 2000
61: Run, charmap
62: WinMove, ahk_exe charmap.exe
63: Sleep, 333
64: WinMove, ahk_exe charmap.exe, i
65: Sleep, 333
66: WinActivate, ahk_pid %Npid2%
67: Sleep, 333
68: ControlClick, CharGridWClass1, ah
69: ControlClick, CharGridWClass1, ah
70: Sleep, 1000
71: Sleep, 1000
72: ControlClick, CharGridWClass1, ah
73: Sleep, 1000
74: ControlClick, CharGridWClass1, ah
75: SendRaw,
76: (LTrim
77:)
78: ...and the [Control] command word
79: different things in a control or get i
80:)
81: Sleep, 2000
82: Control, ChooseString", Arial, Co
83: Sleep, 2000
84: Sleep, 2000
85: Control, ChooseString", Verdana, c
86: Sleep, 2000
87: Control, Disable", , RICHEDIT500
88: Sleep, 2000
89: ControlSetText, StaticText, Static

Un trabajo desarrollado por la Universidad de Tsukuba en Japón[3], tiene por objetivo el crear un oponente virtual al nivel de un oponente humano que represente un reto para el juga-

dor. Para lograr esto se crearon perfiles con las estrategias de los jugadores y posteriormente se reproducen en otra partida, en la imagen 1.3 se muestra el entorno del juego.

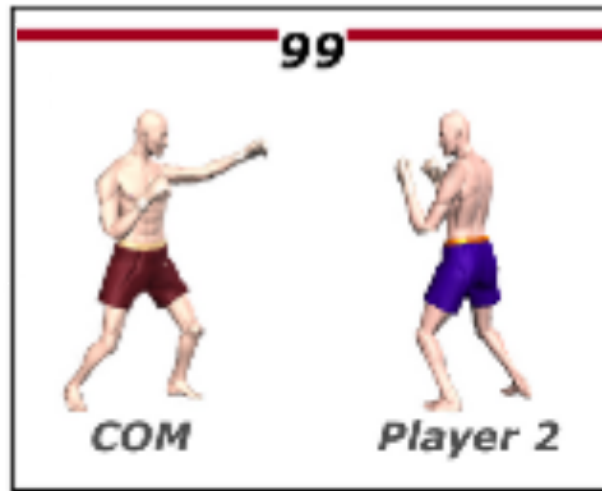


Figura 1.3: Ambiente del juego de acción.

En el trabajo desarrollado en la Universidad Tecnológica de Lanzhou en China [4], hacen un análisis del comportamiento del soldador experto humano utilizando un sistema de inferencia neurodifuso adaptativo (ANFIS, por sus siglas en ingles) para su automatización, considerando las variables de los materiales usados y caracterizando la tarea del soldador humano. En la imagen 1.4 se puede apreciar el sistema experimental resultante del proyecto mencionado.

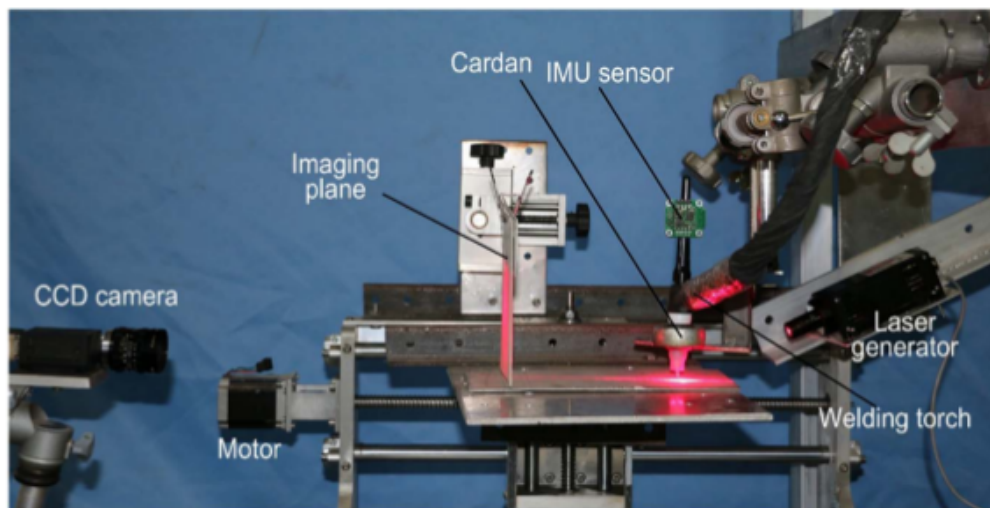


Figura 1.4: Sistema experimental de la soldadora.

En el ambiente artístico [5], el trabajo desarrollado en Japón por la Universidad de artes de Tokyo y la Universidad de Osaka, cuyo objetivo era brindar un comportamiento natural humano a un Robot Humanoide. Para cumplir esto utilizaron el conocimiento del director de escena Hirata, que dada la precisión en sus instrucciones a los actores, facilita la traducción de esas órdenes a las reglas para el robot humanoide, además, desarrollaron una interfaz de

usuario para que el manejo del robot sea más sencillo, ayudando a los principiantes, ya que proporcionan menos datos se puede obtener buenos resultados. Como se puede observar en la imagen 1.5 el robot llega a desempeñar un amigo del personaje principal en la obra “Night on the milky way train” en un escenario real.



Figura 1.5: Robot humanoide actor en escenario real.

El trabajo desarrollado por la Universidad de Plymouth, Universidad de Lincoln ambas en el Reino Unido y la Universidad de Gante en Bélgica [6], realiza la comparativa de su método SPARC (Supervised Progressively Autonomous Robot Competencies) con el IRL (Interactive Reinforcement Learning), estos dos métodos se basan en el aprendizaje automático de un robot, haciendo que un humano con conocimiento del tema apruebe la actividad que está realizando o que va a realizar el robot. Ambos sistemas fueron probados en un ambiente virtual nombrado “sophie’s kitchen” cuyo objetivo es hornear un pastel, la imagen 1.6 muestra al robot en la cocina con los materiales necesarios para realizar la tarea.



Figura 1.6: Robot virtual en “sophie’s kitchen”.

El trabajo realizado en la Universidad Nacional Chiao Tung y el Instituto Politécnico Kaohsiung ambos en Taiwán[7], propone un algoritmo que imite el comportamiento del aprendizaje humano como una solución al aprendizaje automático en ambientes imperfectos, por ejemplo, cuando la información esta incompleta. Este algoritmo demuestra en los experimentos realizados ser superior al algoritmo ID3 y PRISM.

1.2. Árboles

En términos matemáticos un árbol es un grafo T el cual se puede definir de la siguiente forma[8]:

- “Un grafo se llama árbol si y solo si, está libre de circuitos y es conexo.”
- “Un vértice de grado 1 en T se denomina un vértice terminal (o una hoja).”
- “Un vértice de grado superior a 1 en T es un vértice interno (o un vértice de rama).”

Los arboles son muy usados en la actualidad ya que permiten darle sentido a la información contenida, gracias a la asociatividad, parentización y prioridad que este permite de manera implícita. Entre sus usos múltiples en el área de la informática se pueden destacar los siguientes; relaciones entre módulos de programación, arboles de decisión en inteligencia artificial y representaciones gramáticas[9].

Una forma de ver a un árbol puede ser como un solo nodo, esté recibe el nombre de nodo raíz, al cual se le puede enraizar un sinfín de arboles lo que da origen a un árbol con otras características, dependiendo del resultado se le puede clasificar en alguno de los modelos existentes, por ejemplo; árbol general o árbol binario[9].

El árbol general es un modelo con una cantidad indeterminada de nodos hijos, mientras que el árbol binario es un caso particular del árbol general ya que este tiene la característica de tener siempre en cada nodo 2 nodos hijos como máximo, cabe mencionar que este es uno de los modelos a mas usados, así como el ultimo caso mencionado, hay arboles que tienen una cantidad fija de nodos hijos, de manera general estos son llamados arboles n-arios [9].

1.3. Justificación

A nivel mundial, la discapacidad va en aumento dado que la población está envejeciendo y son pocos los programas privados y gubernamentales que apoyan a este grupo de personas[10]. Con referencia a los datos obtenidos del Censo de Población y Vivienda de 2010 era poco más del 5 % de la Población de México la que presentaba algún tipo de discapacidad, pero se puede apreciar que esta cifra va en aumento ya que en la Encuesta Nacional de Ingresos y Gasto de los Hogares (ENIGH) de 2012 fue el 6.6 % el porcentaje de la población la que tenía alguna discapacidad[11].

La Organización Mundial de la Salud (OMS) y el Banco Mundial propusieron en 2011 [10] una estrategia de colaboración entre el sector privado y gubernamental para rehabilitar e incorporar a la sociedad a las personas discapacitadas y así poder aprovechar el potencial de toda esta gente. Algunas de estas propuestas tienen por objetivo proporcionar accesibilidad en los servicios convencionales, por ejemplo transporte y educación, así como adiestrar a los servidores públicos, para que las personas sean tratadas con los cuidados necesarios.

1.4. Planteamiento del problema

La población de Personas con Movilidad Reducida (PRM) va en aumento en México y con el uso de la computadora como algo imprescindible en la actualidad, la discapacidad de estas personas puede representar un obstáculo en su desarrollo laboral.

1.5. Propuesta de trabajo

Como un apoyo a las personas cuya discapacidad representa un obstáculo para interactuar de manera ágil y precisa con las computadoras de escritorio, se plantea desarrollar un sistema de reconocimiento de patrones con la capacidad reproducir las acciones que tengan mayor incidencia de uso.

Para el desarrollo del proyecto se plantea utilizar una estructura de datos en árbol, en la cual se van a almacenar las acciones que el usuario realice, para posteriormente cuantificar las incidencias de cada rama, esto entregará las secuencias útiles. Una vez detectada se le solicitará al usuario un nombre para esta secuencia por el cual pueda ser invocada posteriormente.

En la imagen 1.7 se muestra un ejemplo ideal del árbol esperado después de 20 días de uso de una PC por la misma persona al realizar sus actividades cotidianas, donde cada camino desde el nodo raíz hasta el nodo hoja representa las acciones realizadas por el usuario durante un día.

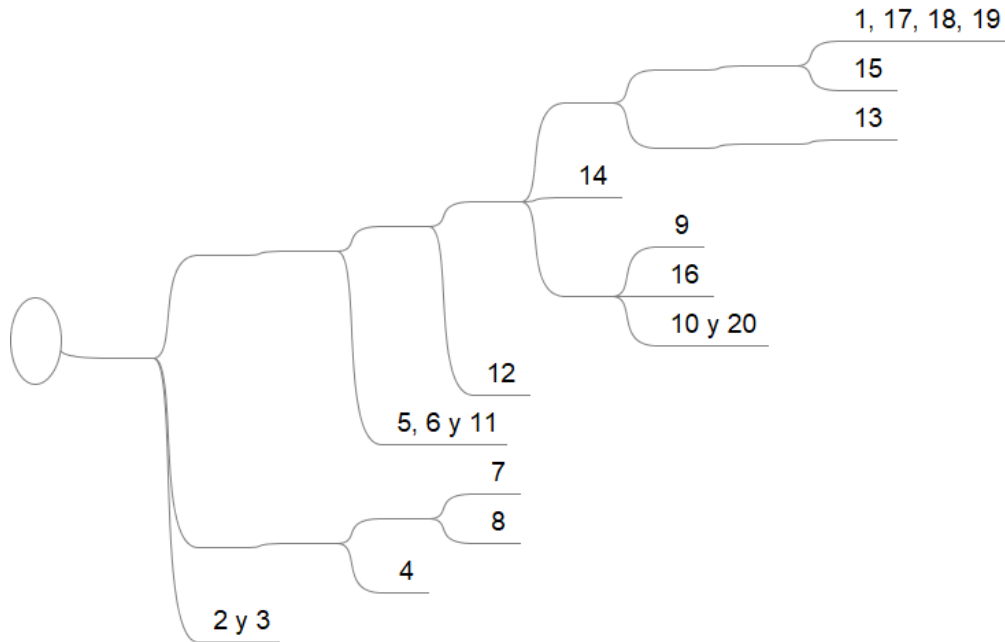


Figura 1.7: Ejemplo del árbol ideal generado al pasar 20 días de uso de una PC.

1.6. Objetivo general

Diseñar y desarrollar un software que defina a partir de un periodo de tiempo determinado el conjunto de acciones con mayor incidencia de uso por un usuario realizadas en una computadora por un usuario, para su uso posterior.

1.7. Objetivos específicos

- Desarrollar del sistema para la captura de acciones, tanto del ratón como del teclado.
- Obtener una muestra de las acciones realizadas con el teclado y el ratón por un usuario en una computadora.
- Diseñar y desarrollar el algoritmo para la determinación de tareas repetitivas.

1.8. Metodología

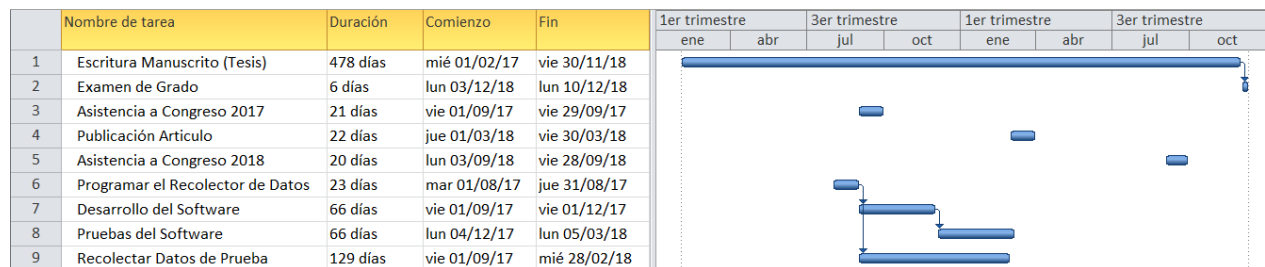
Con el propósito de desarrollar y lograr los objetivos propuestos en el presente trabajo de investigación, se plantearon siguientes metas:

Metas

- I Investigación de sistemas similares.
- II Recopilación de resultados de sistemas similares.

- III Desarrollo del sistema de captura de datos.
- IV Obtención de los datos de ejemplo.
- V Desarrollo del Sistema de procesamiento de datos.
- VI Realizar pruebas del sistema.
- VII Realizar comparativa de los resultados.

1.9. Cronograma de actividades



Bibliografía

- [1] A. Silberschatz, *Sistemas operativos*, quinta edi ed., P. E. R. Vázquez, Ed. Mexico: Addison Wesley Longman de México, S.A. de C.V., 1999.
- [2] R. U. Batista, “Pulover’s Macro Creator – The Complete Automation Tool.” [Online]. Available: <http://www.macrocreator.com/>
- [3] a. Nakano, A. Tanaka, and J. Hoshino, “Imitating the behavior of human players in action games,” *Entertainment Computing-ICEC 2006*, pp. 1–4, 2006. [Online]. Available: <http://www.springerlink.com/index/g271642r6722687m.pdf>
- [4] G. Zhang, Y. Shi, Y. F. Gu, and D. Fan, “Welding torch attitude-based study of human welder interactive behavior with weld pool in GTAW,” *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, vol. 48, no. August 2016, pp. 145–156, 2017. [Online]. Available: <http://dx.doi.org/10.1016/j.rcim.2017.03.009>
- [5] S. Nishiguchi, K. Ogawa, Y. Yoshikawa, T. Chikaraishi, O. Hirata, and H. Ishiguro, “Theatrical approach: Designing human-like behaviour in humanoid robots,” *Robotics and Autonomous Systems*, vol. 89, pp. 158–166, 2017. [Online]. Available: <http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2016.11.017>
- [6] E. Senft, P. Baxter, J. Kennedy, S. Lemaignan, and T. Belpaeme, “Supervised autonomy for online learning in human-robot interaction,” *Pattern Recognition Letters*, vol. 0, pp. 1–10, 2016.
- [7] K. C. Chang, T. P. Hong, and S. S. Tseng, “Machine learning by imitating human learning,” *Minds and Machines*, vol. 6, no. 2, pp. 203–228, 1996.
- [8] SUSANNA S. EPP, *MATEMATICAS DISCRETAS CON APLICACIONES*, 4th ed., CENGAGE LEARNING, Ed., 2012.
- [9] X. Gutiérrez, *Estructuras de datos: especificación, diseño e implementación*, ser. Politecnos: Computación y control. Universitat Politècnica de Catalunya, 1999. [Online]. Available: <https://books.google.com.mx/books?id=ySST2zEUbD4C>
- [10] Organización Mundial de la Salud, “Informe mundial sobre la discapacidad,” Tech. Rep., 2011. [Online]. Available: <http://who.int/disabilities/world{ }report/2011/summary{ }es.pdf>

- [11] V. Milosavljevic and D. Alméras, “INFORME REGIONAL SOBRE LA MEDICIÓN DE LA DISCAPACIDAD,” Organización de las Naciones Unidas, Santiago, Tech. Rep., 2014. [Online]. Available: http://repositorio.cepal.org/bitstream/handle/11362/36906/1/S1420251{__}es.pdf