



Ocalis LSM

INNOVACIÓN TECNOLÓGICA PARA LA INCLUSIÓN Y EL APRENDIZAJE

Ocampo y Solis





OCCALIS

La mano robótica para el lenguaje de señas es un proyecto educativo y socialmente inclusivo, diseñado para ayudar a las personas a aprender y practicar el lenguaje de señas de manera fácil y visual. Combinando tecnología avanzada con un propósito de impacto social, esta herramienta educativa se convierte en un puente para mejorar la comunicación con personas sordas o con discapacidad auditiva.

¿QUÉ ES LA MANO ROBÓTICA PARA EL LENGUAJE DE SEÑAS?

La mano robótica para el lenguaje de señas es una herramienta innovadora y educativa que utiliza tecnología de robótica avanzada para replicar de manera precisa los gestos y movimientos necesarios en el lenguaje de señas. Al estar conectada a una aplicación móvil, permite que cualquier persona pueda practicar señas de forma interactiva y dinámica, haciendo el aprendizaje más accesible y atractivo.

The page features decorative floral and leaf patterns in the corners, rendered in shades of purple and pink. The top corners have clusters of small dots and leafy branches. The bottom corners feature larger circular motifs with leaves and a striped circle in the bottom left.

OBJETIVOS

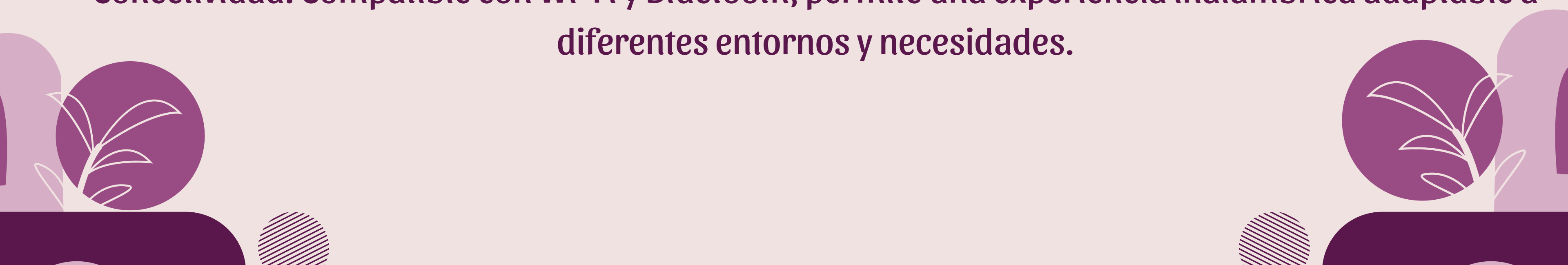
El principal objetivo de este proyecto es apoyar la inclusión social y mejorar la accesibilidad para las personas con discapacidad auditiva, ofreciendo una solución moderna y eficaz para aprender el lenguaje de señas. Con esta herramienta, se busca no solo facilitar el aprendizaje, sino también sensibilizar a la sociedad sobre la importancia de una comunicación inclusiva.”

¿QUÉ HACE LA MANO ROBÓTICA?

- Realización precisa de gestos: La mano robótica reproduce de forma exacta los movimientos de señas individuales, permitiendo una experiencia visual detallada y comprensible para el aprendizaje de cada seña.
- Conexión con dispositivos móviles: Utilizando una app de control intuitiva, el usuario puede seleccionar la seña deseada y observar cómo la mano robótica la reproduce en tiempo real, creando una experiencia de aprendizaje inmersiva.
-
- Interacción y respuesta rápida: La mano responde rápidamente a los comandos de la aplicación, lo cual facilita el flujo de aprendizaje y asegura una práctica sin interrupciones para el usuario.



¿CÓMO ESTÁ FORMADO EL PROYECTO?

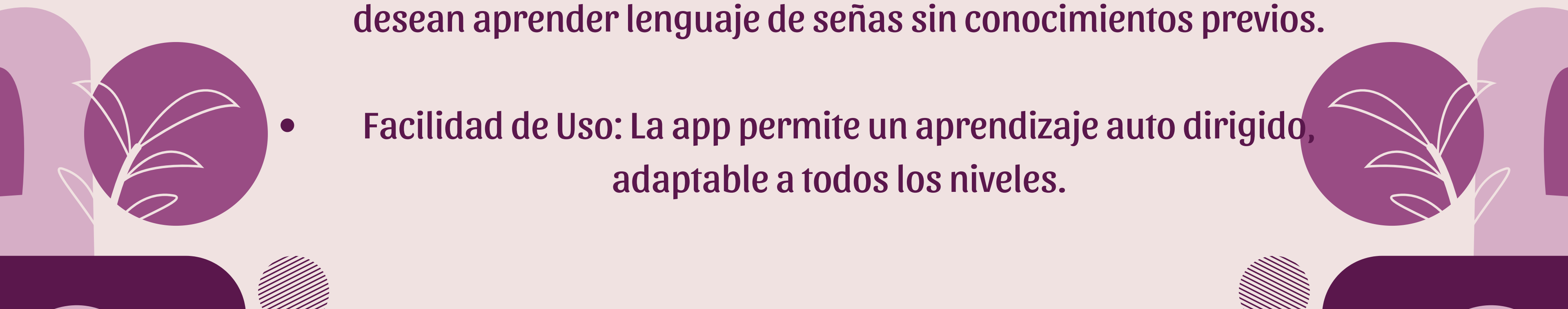
- **Mano Robótica:** Compuesta por servomotores y actuadores que permiten movimientos precisos de cada dedo, simulando los gestos de una mano humana.
 - **Sistema de Control:** Una app intuitiva permite seleccionar y ver cada seña en tiempo real, facilitando el aprendizaje.
 - **Conectividad:** Compatible con Wi-Fi y Bluetooth, permite una experiencia inalámbrica adaptable a diferentes entornos y necesidades.
- 

¿PARA QUE SIRVE?

- **Educación y Accesibilidad:** Ideal para enseñar lenguaje de señas en escuelas, academias y programas de inclusión, proporcionando una experiencia visual interactiva que mejora la comprensión.
- **Impacto Social:** Fomenta la inclusión al permitir a familiares, amigos y educadores aprender señas, fortaleciendo la comunicación con personas sordas.
- **Versatilidad Educativa:** Útil también para enseñar robótica y programación, lo que amplía sus aplicaciones en clases de ciencia y tecnología.



BENEFICIOS DE LA MANO ROBÓTICA PARA EL USUARIO

- **Aprendizaje Visual y Tangible:** Los movimientos precisos ayudan a memorizar y comprender mejor las señas.
 - **Inclusión y Accesibilidad:** Una herramienta accesible para quienes desean aprender lenguaje de señas sin conocimientos previos.
 - **Facilidad de Uso:** La app permite un aprendizaje auto dirigido, adaptable a todos los niveles.
- 



¿POR QUÉ INVERTIR EN EL PROYECTO?

- **Innovación:** Una solución que combina educación y tecnología para un aprendizaje interactivo.
- **Demanda Creciente:** Responde al creciente interés global por aprender lenguaje de señas.
- **Impacto Social:** Contribuye a una sociedad inclusiva, apoyando la comunicación con la comunidad sorda y fomentando el aprendizaje accesible.



**THANK
YOU**