

# **Dynamische Gesten und indirekte Manipulation als Grundlage für eine intuitive Mensch-Maschine-Kommunikation**

Dipl.-Ing. Peter Morguet und Prof. Dr. rer. nat. Manfred Lang  
Lehrstuhl für Mensch-Maschine-Kommunikation, Technische Universität München  
{mor, lg}@mmk.e-technik.tu-muenchen.de

## **Kurzfassung**

Gesten sind als innovative zusätzliche Modalität für die Interaktion zwischen Mensch und Maschine sehr interessant und vielversprechend. Damit durch Gestik der Mensch-Maschine-Dialog wirklich an Natürlichkeit gewinnt, wurde ein Dialogkonzept entwickelt, das speziell an Gesten angepaßt ist und sich am zwischenmenschlichen Dialog orientiert. Die wichtigsten Grundsätze eines solchen Dialogkonzeptes sind, daß Gesten zum einen als *dynamische* Vorgänge betrachtet werden müssen. Zum anderen muß jede gestische Manipulation prinzipiell auf eine *indirekte* Art erfolgen. Dies setzt die Simulation eines Dialogpartners voraus, der weitgehend eigenständig agiert. In Usability-Experimenten konnte bestätigt werden, daß unter diesen Bedingungen eine intuitive gestische Interaktion ermöglicht wird, für die keine Lernphase notwendig ist.