

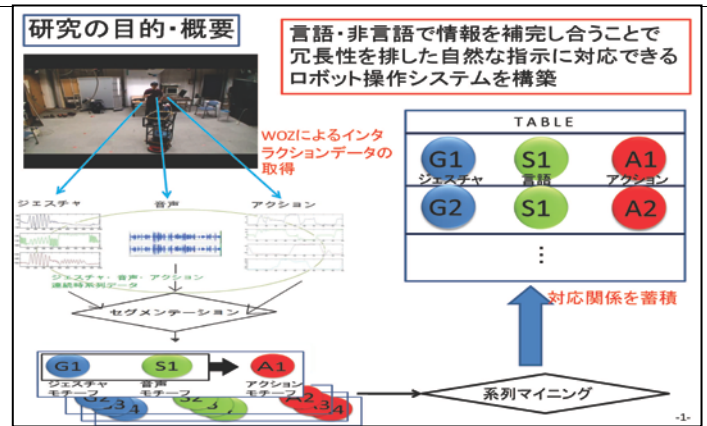
タイトル

言語・非言語を自由に用いて指示可能なロボットの構築

Robot Navigation System Based on Integration of Verbal and Non-Verbal information

概要

私達人間は協調作業において、言葉情報を使うと同時に、状況に応じてジェスチャや視線などの非言語情報を効果的に用いて、相手に指示することが出来る。本研究ではユーザがロボットに対して、言語・非言語情報を用いた指示によりナビゲーションするタスクを観察し、そこで得られたセンサデータから、言語・非言語の組み合わせパターンとそれらに関連付けられるロボットの行動制御則を自律的に獲得することが出来る。この結果、ユーザの自由な指示に反応して動作するロボットシステムを構築することが可能となる。



URL <http://www.ii.ist.i.kyoto-u.ac.jp/~okada.s/>

産業界への展開例・適用分野

対話ロボットのためのインターフェイスの構築、擬人化エージェントの制御則獲得

研究者

	氏名	専攻	研究室	役職（学年）
展示担当者	岡田 将吾	知能情報学	西田・角研究室	助教