

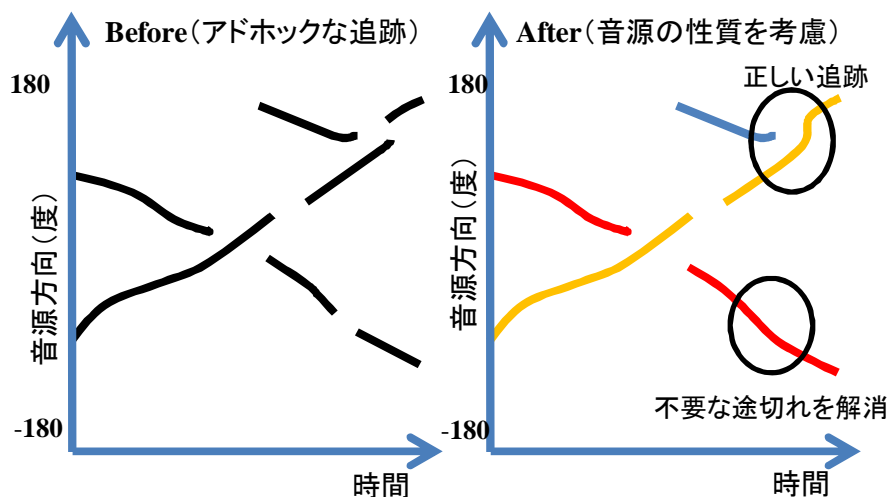
タイトル

ロボットのためのマイクアレイによる複数話者追跡

Speaker Tracking Method for Robots with Microphone-Array

概要

複数の人が同時に発話可能な音声対話において、個々の発話がどの話者によるものかをオンラインで決定する方法を開発する。例えば、話者が移動しながら会話すると、時刻によって話者数や話者位置が動的に変化する。誰が何を発話したかを理解するために、話者を追跡しなければならない。これまで話者は移動しない前提で同時音声認識してきた。異なる方向から到来する音を、それぞれ話者に対応づけて考えていたことに相当する。話者を音源定位し、個々の発話が、誰によるものかを認識し、会話を理解することを目的とし、話者追跡する研究を紹介する。

URL <http://winnie.kuis.kyoto-u.ac.jp/~tall>

産業界への展開例・適用分野

ロボット聴覚・自動音声認識

	氏名	専攻	研究室	役職(学年)
展示担当者	高橋 徹(タカハシ トオル)	知能情報学	奥乃研	GCOE助教