

タイトル

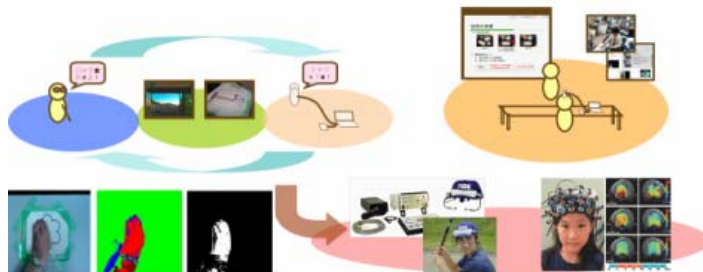
## 生理指標に基づいた触察行為への人間-ロボット間マルチモーダル情報保障

Multi-Modal Information Assurance toward Touching Action based on Physiological Data

## 概要

本プロジェクトは、視覚に障害のある人との共同注意に着目し、視覚障害者-健常者-ロボット間のコミュニケーションを通して、視覚障害者・健常者がともに生涯学習のコンテンツをマルチモーダルに知覚可能となるような情報保障ロボットビジョンシステムの開発を目的とする。

この際、画像処理によって観察される探索行為と、光トポグラフィや視線追従装置などによる生理指標との対応付けの獲得を目指す。これにより、人間同士では非知覚な反応もフィードバックに加えられた、

URL <http://www.symlab.sys.i.kyoto-u.ac.jp/>

## 産業界への展開例・適用分野

超高齢社会で生きがいを創出する1つとして生涯学習の重要性が叫ばれているが、講演会などにおいては視覚障害者に対するバリアが存在し、また、視力や体力の衰えが学習に及ぼす影響を推し量る具体的な研究はなされていない。よって本研究のような、視覚障害者に限らず、対象とするユーザによる制約の少ない情報保障システムの開発が、生涯学習環境整備のために求められる。加えて、視覚障害者-健常者-ロボット間の対話の下、共同の注意対象に対する理解をともに深めてゆく過程を活かして、特定の障害のある人をフォーカスして提案されるマルチプルシナリオを基に、そのアイデアが包含する対象ユーザを広げるインクルーシブデザインという手法の観点を取り入れることにより、新たなグループウェアの開発指針の提案が可能となる。

## 研究者

	氏名	専攻	研究室	役職 (学年)
展示担当者	鍵山 泰尋	システム科学	共生システム論分野	博士3年
	梁川 景樹	システム科学	共生システム論分野	博士2年
	石河 栄祐	システム科学	共生システム論分野	博士1年