

視覚情報に基づく人間とロボットの 対面およびネットワークコミュニケーション

1. 研究目的

- 対面対話の理解には相手や周囲に関する視覚情報が重要、これをロボットにも
- さらにネットワークを通じたロボットに拡張

2. 研究内容・成果

右図の3つの状況を考える

A: 対面対話

B: ネットワークを通じたロボットとの対話

C: ロボットを通じた人間同士の対話

- 社会学の方法による人間の会話・相互行為分析
- 視覚情報を確実に得る方法の開発
- 介護ロボット、身体の不自由な人の代わりに博物館等の鑑賞に外出してくれるロボットの実現

3. 社会的意義・波及効果

- 全部言わなくても、状況がわかって対応してくれる機械の実現、ハイテクの恩恵をだれにでも
- ネットワークロボットの産業創出、普及

