

感性ロボティクス環境における コミュニケーション支援技術の研究

研究代表者 加藤 俊一 研究員

・感性ロボティクス環境

- 生活環境（ユビキタス情報空間）内で、一人一人の人間の個別性のモデル化 + 個別性にマッチしたアシスト をロボティクスの手法で行う。

・個別性のモデル化

- 人間の知的行動過程の個別性（＝感性）をロボットの制御になぞらえて記述 [知覚, 状況, 知識, 動作, 意図]
- 状況の主観的認識過程（06年度）

・**個人の文脈**に基づく状況の解釈

認知(文脈)：今何が必要かの判断

心理(文脈)：主観的に重要度の高い行為・タスクへの従事

生理(—)：

物理(文脈)：時刻・場所の解釈

(例：授業前、通学路)

物理(事実)：時刻、GPS(位置、屋内外)、加速度(移動、体の動き)

・**非定常的な文脈**に基づく状況の解釈

社会的文脈からの制約：他人の感性モデルの利用(例：頼まれ、同行者に配慮)

個人的文脈からの制約：過去～直近の行動履歴の影響、優先度変更(例：喫茶)

・ロボティクスの情報環境の構築

- 「共生的生活空間」の試作（06年度も継続）

・屋内：ユビキタスセンサー＋ユビキタスマニター、コミュニケーションロボット

・屋外：モバイル・ウェアラブルセンサー＋携帯電話・常時装着型透過型HMD

