

感性ロボティクス環境による共生的生活空間の構築と感性サービスへの応用

研究代表者 加藤 俊一 研究員

感性ロボティクス環境 「人にやさしい情報環境」

感性（個性）のモデル化： 主観的な知覚過程&意図&行動特性のモデル化

感性のロボティクスモデル（対象知覚、状況知覚、知識、意図、行動・表出）

控えめな支援： 押し付けがましくない情報提示・推薦

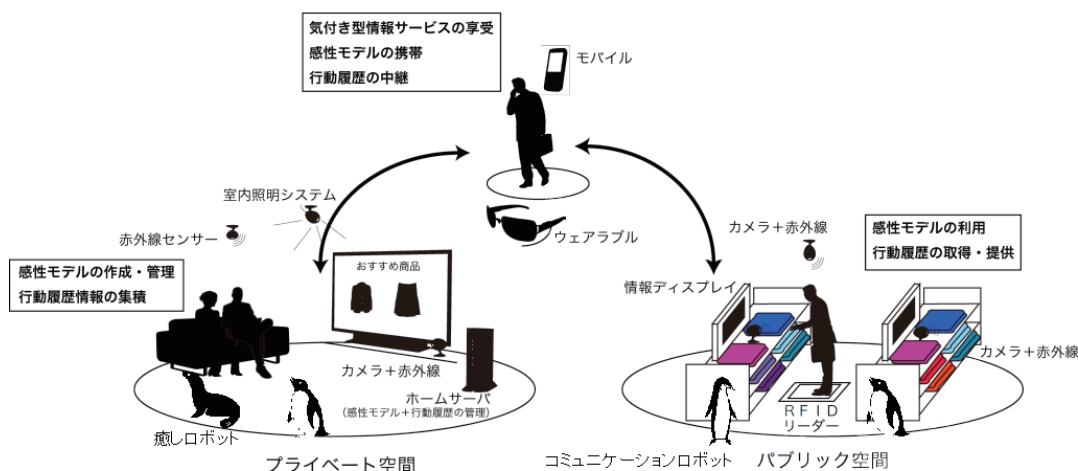
感性モデルに基づいた支援内容の推定・コンテンツ候補の検索

気づき（別の意図 and/or 感性モデルから少しだけ外れる）を与える候補の検索（←09年度）

静かなインタラクション環境： 行動のモバイル・ユビキタス観測&強要されない応答

パッシブな観測（長期間にわたる状況・行動履歴の自動収集）

アクティブな観測+間接的なインタラクション（検査用の情報提示+無意識下での応答）（←09年度）



行動の観測による感性のモデル化 (例) 店舗内での行動 (08年度成果)

「購入以前」の行動のパッシブな観測 → 行動履歴

個人識別 (RFID) + 体の移動 (カメラ) + 手の動作 (カメラ) により、商品との関係を測定
見る (Look) < 触れる (Touch) < 手に取る (Take) : (仮定) この順に興味の度合いが強い

消費者による商品と関わる行動パターンの違い → 類型化

サーベイ型（多くの商品と）、ターゲット型（ある属性の商品を重点的に）など

各類型での、興味・関心の度合いと、Look/Touch/Take時間・回数との関係←相関分析により基準化

各商品に対する興味・関心の度合いの推定

ある（新規の）消費者の類型への分類→各類型での基準から推定

消費者が興味・関心を持つ商品属性の推定

各商品への興味・関心の度合いと、共通する属性・属性値の関係←ラフ集合、情報量により分析

→ (十分な行動履歴データがあれば) 80%以上の精度で推定可能 (事後評価)

09年度の展開

アクティブな観測+間接的なインタラクション (より効率的な感性のモデル化)

モバイル・ユビキタスの連動 (個人情報管理・開示の制御)