

人間共存型 知的ロボットシステムの開発



知能システム工学講座
講師 増田 寛之

研究分野

ロボット工学、統合システム^(*)、知的情報処理^(*)

研究内容

人とロボットが共存する社会を目指して、人・ロボット・環境が連携する統合システムの開発を行い、様々な情報を統合してロボットが人と同じように柔軟な知覚・行動を実現することを目指しています。

私の研究のポイント

人とロボットが共存するためには、単にセンサで周囲を計測するだけではなく、ロボットが人と同じ状況を共有できなければ、人と対等なパートナーになる事はできません。状況を共有するために、ロボットのセンサ情報だけでなく、人の行動情報や環境に設置されたセンサ情報を統合して効率よく情報を収集する必要があります。これらの情報を統合して、人の意図を汲んだサービスの提供や応答可能な知的ロボットを目指しています。

REPORT レポート

後片付けサービスロボット^(*)

人からの音声やジェスチャ指示を認識して、単純な命令を認識し、ロボット自身が食器の位置や種類を統合システムを介して認識して、自律的に片付けをします。

自発的行動を促すコミュニケーションロボット^(*)

統合システムを用いて計測した人の行動情報から、フランク心理学に基づいて人に自発的な行動を誘発するようなロボットの発話・行動を生成します。

