

システム情報工学研究科修士論文概要

年 度	平成 23 年度	学位名	修士(工学)
専 攻	知能機能システム専攻 専攻	著者氏名	長谷川 孔明
指導教員氏名 中内 靖			
論文題目			
遠隔コミュニケーションにおけるロボットの身振り表出手法に関する研究			
論文概要			
<p>通信技術の発達により、離れた場所にいる人同士であってもテレビ電話やビデオチャットを用いての顔を見ながら会話を行うことは、今や当たり前のものとなっている。</p> <p>しかし、そのような映像と音声のみを用いた遠隔コミュニケーションでは非言語的な情報が十分に伝達されないという問題点がある。実際に遠隔コミュニケーションの1つである Web 会議の場面では、対面の場合と比較して発話の衝突が起こりやすくなるといわれている。これは、発話交替の意思表示を行う非言語的な情報である身振りが無視されやすくなるためであると考えられる。</p> <p>また、人同士の対話において話し手が意識的に身振りを表出している場合でなくとも、聞き手は常に身振りから情報を得ているといわれている。そのため、無意識的な身振りも情報を持っていると考えられ、遠隔コミュニケーションの際にはこの無意識的な身振りも伝達する必要がある。</p> <p>そこで本研究では、無意識的な身振りを表出可能なテレプレゼンスロボットを提案し、このテレプレゼンスロボットにより遠隔コミュニケーションにおける話者交替を円滑にすることが目的である。</p> <p>無意識的な身振りを表出するためにモーションキャプチャを用いた操作方法を提案し、実装を行った。また、実験により提案する操作方法を用いた場合に会話中の発話衝突が減少し、話者交替の円滑化に有効であることを確認した。</p>			
審査日	平成 24 年 1 月 30 日		
審査員	(大学名 職名)	(学位)	(氏名)
主査	筑波大学 准教授	博士(工学)	中内 靖
副査	筑波大学 教授	博士(工学)	葛岡 英明
副査	筑波大学 講師	博士(工学)	鈴木 健嗣