

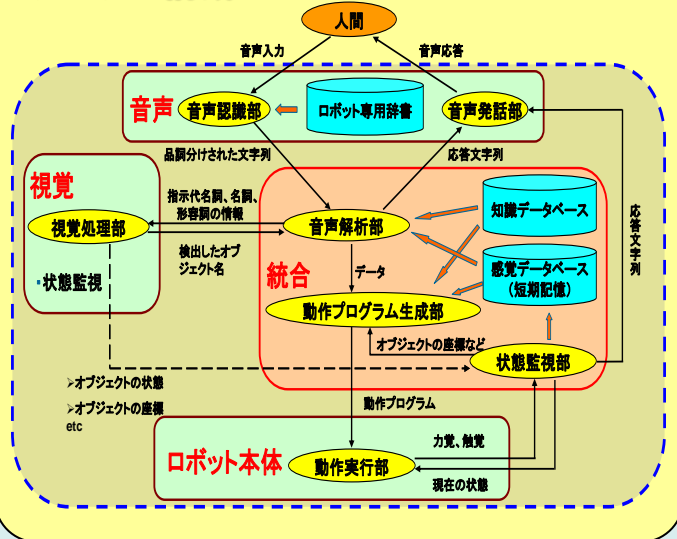
## 研究内容

知能を持った人間型ロボットに関する研究

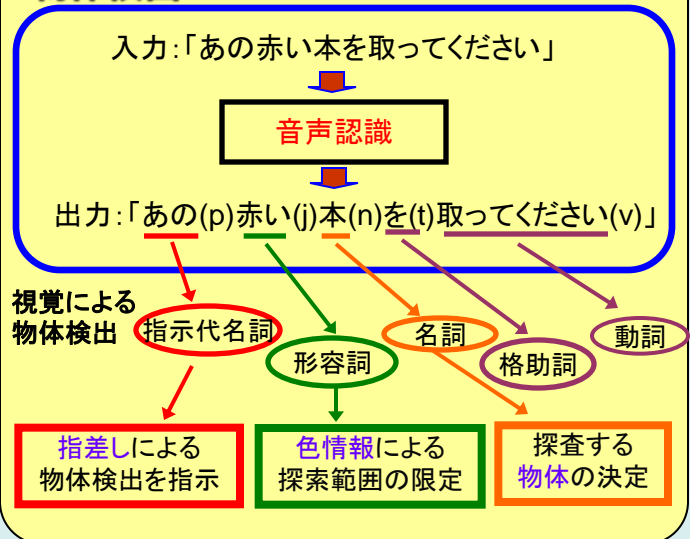
- ・人間と人間型ロボットのマルチモーダルなインターフェースの開発
  - ・音声によるロボットへの作業命令実現法
  - ・視覚情報と言語処理を用いた人間とロボットのインターフェース
  - ・人間型ロボットの知的制御プログラムの構造

この研究で開発した人間型ロボットシステムでは、人間が音声でロボットに話しかけるとロボットは知識ベースから必要なデータを探し出し、その入力音声を理解する。理解された音声は動作生成部によってロボットの作業動作命令列に変換される。この動作命令列が動作実行部へ渡され、実際のロボットの動きになる。

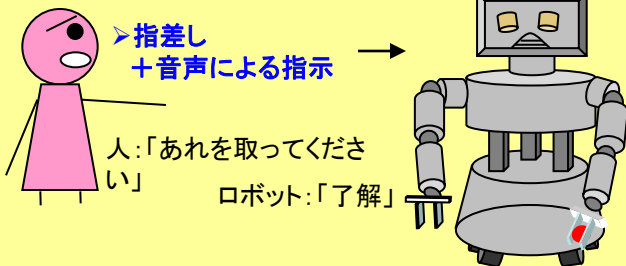
## システム構成



## 物体検出



## ロボットへの命令方法



音声と指差しによりロボットに作業の指示を与える



人間に手渡して動作完了