

～超高速知能ネットワーク社会に向けた新しいインタラクション・メディアの研究開発～

委託先：(株)国際電気通信基礎技術研究所
研究代表者：知能ロボティクス研究所所長
萩田 紀博

研究期間：平成14年1月～平成18年3月

主な研究実施場所：京都府相楽郡精華町

研究成果：集団で体験を簡易に観測して皆で共有するための3つの基盤技術を開発した。

- (1) 観測技術：体験データを要約しやすくするためにウェアラブルセンサユニット、分散協調型環境カメラ、ロボットなどを開発した。これらが協調・連携して、人々の様々な体験（展示会、会議など）を簡易に観測できる。
- (2) 要約技術：膨大な体験データを「いつ、どこで、だれが、だれ（物）と、どんなインタラクションをしたか」の形にインタラクションを自動的にコーパスとして要約（構造化）し、これを基に体験データを検索する方式を考案した。
- (3) 提示技術：(2)のコーパスを基に、体験日記をインタラクティブに自動生成するプロトタイプやロボットがジェスチャを交えて人々の情報提供を助ける対話技術を開発し

た。複数人で同時に共有・検索できる大画面画像・力覚・香り提示装置のプロトタイプを開発した。

これによって、体験共有コミュニケーションのプロトタイプ、体験を分かりやすい日記に自動変換する技術および技能を体験学習できる技術の両方を達成した。これらの研究成果のうち、ロボットの成果は既に商品化されており、他の技術についても実世界でのICT技術としての活用が見込まれる。

研究成果説明図：

