



気の利く会話ロボットの＜間＞の取り方

16

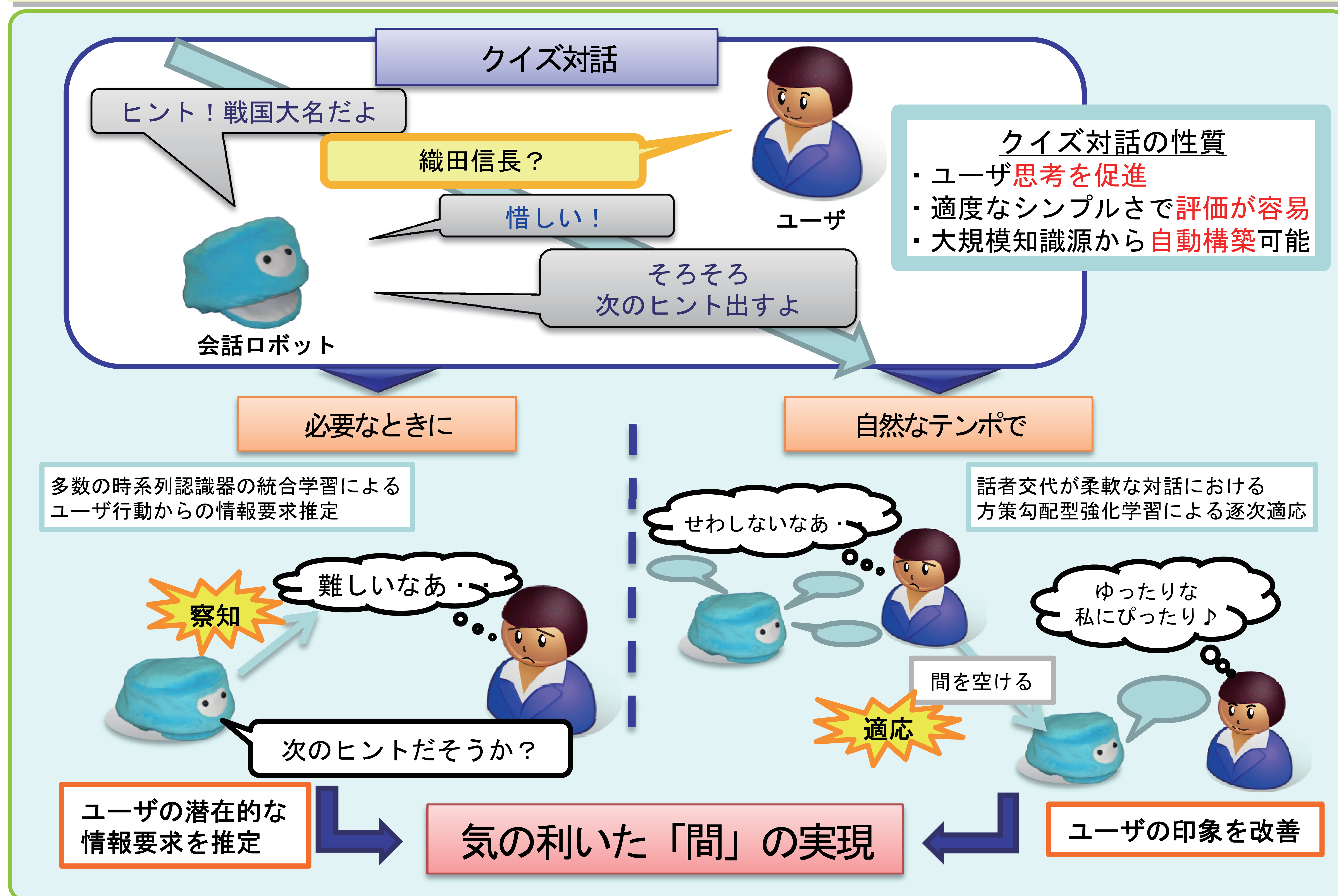


～ロボット行動タイミングの適応制御による円滑なインタラクションの実現～

How Conversational Robots Make Smartly-Timed Speech Behavior

- Adaptive Timing Control of Robot Behavior for Smooth Human-Robot Interaction -

概要： 会話ロボットが気の利いた＜間＞を取りながら行動するために、「必要に応じた情報提示」と「自然なテンポの発話」の側面から研究しています。特に、ユーザが情報を必要とする兆候を検出する技術を開発し、またインタラクション中に逐次的に発話間隔や注視時間を調整することでユーザ印象を改善しました。



杉山

堂坂

連絡先 (Contact information)

杉山 弘晃 (Hiroaki SUGIYAMA)

コミュニケーション環境研究グループ
(Communication Environment Research Group)