

## サービスロボットのための環境情報を考慮したジェスチャ認識

<所属>システムデザイン研究科情報通信システム工学コース 助教  
 <氏名>佐藤 英理 <研究室名>知能情報処理研究室  
 <連絡先> eri@sd.tmu.ac.jp

### <概要>

➤人と共生するシステムには、直感的に理解できるインターフェースが必要である。人の生活に身近なジェスチャを取り入れることによって、訓練やマニュアルを必要としないインターフェースを実現する。

➤従来のジェスチャ認識は動作のみに着目しており、動作の多義性について認識することができず、1動作=1コマンドであった。

➤日常生活での利用を視野に入れ、カメラを用いた画像処理によって、センサを身に付けられない自由度の高いジェスチャ認識を開発した。

➤動作の認識に加え、環境情報(対象物・位置など)を考慮することによって、ロボットはユーザの動作の意図を理解し、場にあったサービスを提供する。ユーザは単純な動作によって様々なサービスを受けることが可能になる。

➤「指差し」という一つの動作であっても、指差し対象が床面であればその位置まで移動し、移動可能な物であれば運搬する、といったように、対象物を考慮したサービス提供を行う。

