研究インターン 屋外自律移動ロボットに搭載する対話エージェントの開発





三品 晟瑠 (情報電子工学科1年)

目的:屋外自律移動ロボットに搭載する対話エージェントを開発する.環境認識に基づいて,衝突の可能性がある場合に音声によって注意を促すなどすることで,歩行者や自転車が往来する屋外環境において円滑な走行を目指す.

活動の概要

〇活動スケジュール:

- 対話エージェントシステムの開発
- ・週1回のロボットミーティング + 学内における実証実験

○2018年度の課題

- ・カメラ画像とマイク音声などから、環境、人、音声を認識 → マルチモーダルな入力を扱うシステムを構築
- ・音声を用いて歩行者に危険などを伝達する方法について検討

マイク カメラ 既存の画像・音声認識 技術を利用 出力テキストの生成 音声の合成&スピーカー からの発話

図1システム構成

屋外自律移動ロボット

歩行者や自転車が往来する 屋外環境において,ロボット 自らの判断により自律移動

現在のロボットシステムでは、ロボットの認識や内部状態を 他者が知ることは困難

▶ 音声による情報提示



図2 Harou-v I

対話エージェントの構成と開発における課題

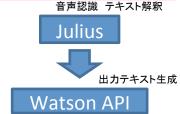
○使用するモジュール:

- 音声認識•••Julius
- ・テキスト解釈・・・ node.js
- ・出力テキストの生成・・・ Watson API
- · 音声合成···Watson API
 - ・音声出力・・・aplayコマンド

※shellを利用して自動的に再生を行う

○開発における課題:

- ・Juliusの効果的な利用方法の検討
- ・出力テキスト生成方法の検討





aplayコマンド

音声出力

図3 エージェントの構成方法

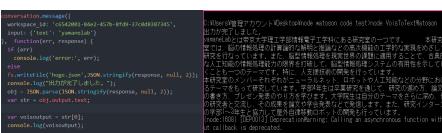


図4 エージェントが人の発言を認識できた場合(左:ソースコード、右:実行結果)

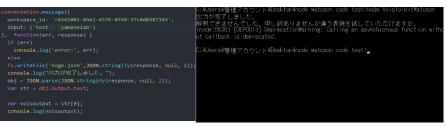


図5 エージェントが人の発言を認識できた場合(左:ソースコード,右:実行結果)

最終目標:対話エージェントによって人が活動する空間に移動ロボットを心理的にも溶け込ませる!