プレゼンロボットシステム 環境構築・利用マニュアル

> 名城大学理工学部 メカトロニクス工学専攻 知能ロボット学特論

> > グループ 1

尾関 涼哉 辻 大靖 豊田 耕平

目次

1.	はじ	こめに2	2
	1.1.	概要2	2
	1.2.	動作環境2	2
3.	自重	カプレゼンロボットシステムの導入6	Ó
	3.1.	音声対話システムの導入	ĵ
	3.2.	PowerPointRTC の導入	Ó
	3.3.	SeedUpperBody-RTM-pkg の導入	7
	3.4.	WebCamara, ImageViwer の導入	7
	3.5.	開発した RTC 群の導入	3
	3.6.	プレゼンシステム,ボディーランゲージデータベースのセット方法	3
4.	利月	月方法)
	4.1.	ハードウェア構築10)
	4.2.	各 RTC の起動方法)
	43	RTC の動作説明)

1. はじめに

1.1. 概要

プレゼンテーションでは人が直接発表することが多く、ボディーランゲージを用いて聴講者に伝えたいことをアピールすることで発表内容が印象に残る場合がある.しかし、プレゼンテーションを行うにあたっては、発表者が発表場所に赴く必要があり、発表内容(ボディーランゲージを含めた)を十分に考える必要がある.そこで、我々はプレゼンテーションをロボットが代行することでそれらの課題解決を提案する.本書では開発した自動プレゼンロボットシステムの環境構築と利用方法を解説する.また、本書はRTミドルウェアに関する基礎知識を有した利用者を対象としている.

1.2. 動作環境

開発したシステムの各動作環境を以下に示す.

PowerPointRTC

表 1 動作環境1

OS	Windows10
OpenRTM	1.1.2-RELEASE
MicrosoftOffice	PowerPoint

presentation_system, presentation_seednoid, OpenJTalkRTC, PulseAudioOutput, speechstatemanager, SeedUpperBodyRTC, WebCamera, ImageViewer, FaceDetectionMovement

表 2 動作環境 2

OS	Ubuntu16.04 LTS
OpenRTM-aist	1.1.2-RELEASE
OpenHRI	OpenHRIAudio, OpenHRIVoice
C++	11 or later
Python	2.7, 3
Cmake	3.1 or later
OpenCV	OpenCV3.2

2. 開発した RTC の仕様

自動プレゼンロボットシステムにおいて新規に開発した RTC の仕様を説明する.

自動プレゼンロボットシステムの統括的役割を行うコンポーネント

表 3 presentation_system の仕様表

		RTC の名称	
presentation_system			presentationop actionmanage speechconsumer speechprovider
		presenta	tion_system0
		出力ポート	
名称	データ型	説明	
presentationop	TimedShort	PowerPoint のスライ	イド送り枚数(デフォルト:1)
		サービスポート	
名称	インターフェース	型	説明
actionmanage	actionmanage		ボディーランゲージテキストを送
			るインターフェース
speechconsumer	speechconsumer		発話内容を送るインターフェース
speechprovider	speechprovider		発話状況を通知するインターフェ
			ース

ボディーランゲージテキストを基にボディーランゲージデータベースからロボット動作 指令を送るコンポーネント

表 4 presentation_seednoid の仕様表

表 4 presentation_seednoid の仕様衣				
	RTC の名称			
presentation_seednoid		facedetectionmove RightManipulatorCommonInterface_C RightManipulatorCommonInterface_N LeftManipulatorCommonInterface_Co		eckInterface tionmanage
			入力ポート	
名称	データ	'型	説明	
facedetectionmove	Timedl	Double	検出した顔の位置	置情報
			サービスポート	
名称		インターフェース型		説明
RightManipulator		RightManipulator		右腕低・中レベル共通インターフェ
CommonInterface_C	Comm	CommonInterface_Comm		ース
on		on		
RightManipulator		RightManipulator		右腕中レベルモーションコマンドイ
CommonInterface_Middle		CommonInterface_ Middle		ンターフェース
LeftManipulator		LeftManipulator		左腕低・中レベル共通インターフェ
CommonInterface_Comm		CommonInterface_Comm		ース
on		on		
LeftManipulator		LeftManipulator		左腕中レベルモーションコマンドイ
CommonInterface_	Middle	CommonInterface_ Middle		ンターフェース
WaistInterface		WaistInterface		腰制御インターフェース
NeckInterface		NeckInterface		首制御インターフェース
actionmanage		actionmanage		ボディーランゲージテキストを受け
				取り、ボディーランゲージデータベ
				ースからボディーランゲージ動作を
				引き出すインターフェース

発話内容を受け取り、発話テキストの出力を行い、発話量から発話が終わるタイミング を推定し、終わったタイミングを知らせるコンポーネント

表 5 speechstatemanager の仕様表

RTC の名称				
speechsta	atemanager	speechout speechin speechstate		
		speechstatemanager0		
	出力ポート			
名称	データ型	説明		
speechout	TimedString	発話テキストを出力する		
		サービスポート		
名称	インターフェース	型	説明	
speechin	speechin		発話内容を受け取るインターフェ	
			ース	
speechstate	speechstate		発話内容量から発話が終わるタイ	
			ミングを推定し、終わったタイミ	
			ングを知らせるインターフェース	

WebCamera からの情報から顔を検出し、聴講者の顔の位置情報を習得するコンポーネント

表 6 FaceDetectionMovement の仕様表

RTC の名称		
FaceDetectionMovement		inImage outImage moveamount FaceDetectionMovement0
		入力ポート
名称	データ型	説明
inImage	TimedCameraImage	WebCamera からの画像データ
出力ポート		
名称	データ型	説明
outImage	TimedCameraImage	顔検出結果画像データ
moveamount	TimedDouble	検出した顔の位置情報

3. 自動プレゼンロボットシステムの導入

3.1. 音声対話システムの導入

Linux 環境の PC に導入する. 音声対話システムとして OpenHRI を用いる. 導入方法として以下の公式サイトの導入サイトを参考にして導入する.

http://openrtc.org/_default/ja/HRI/OpenHRIAudio を Linux でビルドする.html http://openrtc.org/_default/ja/HRI/OpenHRIVoice を Linux でビルドする.html

3.2. PowerPointRTC の導入

Windows10 環境の PC に導入する. http://officertc.dokkoisho.com/を参考にして導入を行う. 発表資料の設定はサイトを参考にパスなどの設定を行う.

3.3. SeedUpperBody-RTM-pkg の導入

Linux 環境の PC に導入する. < SeedUpperBody-RTM-pkg を保存する場所>をSeedUpperBody-RTM-pkg-Download とする.

\$cd ~/ SeedUpperBody-RTM-pkg-Download

\$git clone https://github.com/rsdlab/SeedUpperBody-RTM-pkg.git

\$cd SeedUpperBody-RTM-pkg/RTC/SeedUpperBodyRTC

\$mkdir build

\$cd build

\$cmake ..

\$make

3.4. WebCamara, ImageViwer の導入

Linux 環境の PC に導入する. < WebCamara, ImageViewer を保存する場所>をWebCamara-ImageViewer -Download とする.

\$cd ~/ WebCamara-ImageViewer-Download

\$git clone https://github.com/rsdlab/WebCamera.git && git clone

https://github.com/rsdlab/ImageViewer.git

\$cd WebCamera

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

\$cd ../ImageViewer

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

3.5. 開発した RTC 群の導入

Linux 環境の PC に導入する. <PresentationSystem を保存した場所>をPresentationSystemDownload とする.

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/presentation seednoid/

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/presentation system/

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/speechstate/

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/FaceDetectionMovement/

\$mkdir build

\$cd build && cmake ..

\$make

3.6. プレゼンシステム, ボディーランゲージデータベースのセット方法 プレゼンシステム, ボディーランゲージデータベースのデータセット方法を説明する. データセット方法としては data.csv を用いて行う. data.csv のある場所としては, プレゼンシステムが/PresentationSystemDownload/RTC/presentation_system/上にあり, ボディーランゲージの場合は/PresentationSystemDownload/RTC/presentation seednoid/上にある.

3.6.1. プレゼンシステムのデータセット方法

プレゼンシステムのデータセット方法としては data.csv で設定することができる. 設定した際の data.csv の内容例を図 1 に示す.

	Α	В	С	
1	スライド番号	発話テキスト	ボディーランゲージ	
2	1	これから 知能ロボット学特論の 発表を 私 しーどのいどが行います。	home	
3	2	どうぞ よろしく お願いいたします	ojigi	
4	3	忙しいなど 時間が無い時に 発表を 代行して 欲しいことがあります	leftup	
5	4	しかし 専門性のある発表を 任せるには不安です	komaru	
6	5	その問題は 自動プレゼンロボットシステムを 使用することで 解決できます	rightdown	
7	6	従来にも パワーポイントの発表を行うロボットは あります	rightup	
8	7	しかし スライドに合わせた 望ましいモーションは 行えませんでした	banzai	
9	8	さらに 聴講者を認識して 説明を行っていません	point	
10	9	それらの問題を解決する 自動プレゼンロボットシステムを 開発しました	home	
11	10	このシステムは 独自開発したモーションを ロボットに適応させることができます	rightup	
12	11	さらに 聴講者を向いて 発表することで 語り掛ける発表ができます	banzai	
13	12	このシステムは 研究室紹介などに有用です	gattu	
14	13	以上で発表を終わります	home	
15	14	ご清聴ありがとうございました	ojigi	
16				
17				
4.0	1			

図 1 プレゼンシステムのデータセット方法例

図1より発表スライド番号に応じて発話テキストやボディーランゲージテキストを設定する.ボディーランゲージテキストはボディーランゲージデータベースの設定で参照できるように入力する.以上のdata.csvのような設定を行うことで自動プレゼンロボットシステムを動作することが可能となる.

3.6.2. ボディーランゲージのデータセット方法

ボディーランゲージのデータセット方法としては同様に data.csv で設定することができる. 設定した際の data.csv の内容例を図 2 に示す.

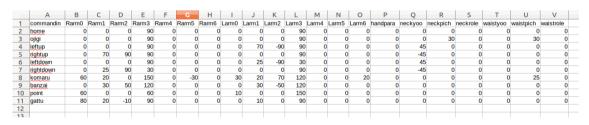


図 2 ボディーランゲージデータベースのセット方法例

図2より先程設定したボディーランゲージテキストに対応するロボットの動き(各関節角度)を設定する. 以上の data.csv のような設定することでボディーランゲージテキストからボディーランゲージ動作を行うことが可能となる.

4. 利用方法

4.1. ハードウェア構築

以下の図3のようにハードウェアを構築する.

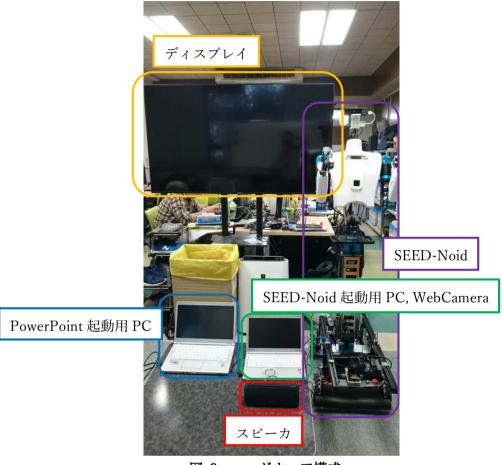


図 3 ハードウェア構成

4.2. 各 RTC の起動方法

RTC の起動方法は以下になる.

● Windows 環境での起動(PowerPointRTC)

PowerPointControlComp.exe を実行

 Linux 環境での起動(presentation_system, presentation_seednoid, OpenJTalkRTC, PulseAudioOutput, speechstatemanager, SeedUpperBodyRTC, WebCamera, ImageViewer, FaceDetectionMovement)

presentation system の場合:

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/presentation system/build/src

\$./presentation_systemComp

presentation seednoid の場合:

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/presentation_seednoid/build/src

\$./presentation seednoidComp

speechstatemanager の場合:

\$cd ~/ PresentationSystemDownload /RTC/speechstate/build/src

\$./speechstatemanagerComp

SeedUpperBodyRTC の場合:

\$cd ~/SeedUpperBody-RTM-pkg/RTC/SeedUpperBodyRTC/build/src

\$./SeedUpperBodyRTCComp

OpenJTalkRTC の場合:

\$openjtalkrtc

PulseAudioOutput の場合:

\$PulseAudioOutput

WebCamera の場合:

\$ cd ~/ WebCamara-ImageViewer-Download/WebCamera/build/src

\$./WebCameraComp

ImageViewer の場合:

\$ cd ~/ WebCamara-ImageViewer-Download/ImageViewer /build/src

\$./ImageViewerComp

FaceDetectionMovement の場合:

\$cd ~/ PresentationSystemDownload/RTC/FaceDetectionMovement/build/src

\$./ FaceDetectionMovementComp

各 RTC の起動時の接続図は以下の図 4,5 になる.

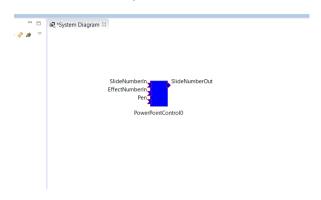


図 4 Windows10でのPC画面(PowePointRTC起動)

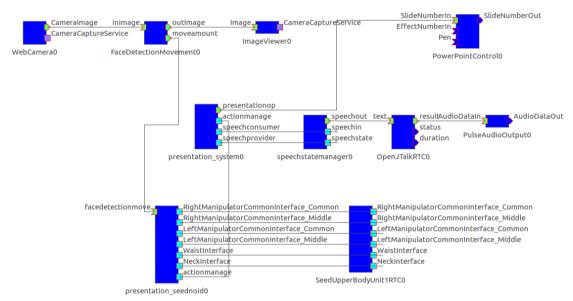


図 5 Linux での PC 画面(presentation_system, presentation_seednoid, OpenJTalkRTC, PulseAudioOutput, speechstatemanager, SeedUpperBodyRTC, WebCamera, ImageViewer, FaceDetectionMovement 起動)

WebCamera を利用する場合, WebCamera のコンフィグレーションパラメータを変更する必要がある. 変更する項目は camera_param_filename の NULL の箇所を../../camera.yml に変更する.

4.3. RTC の動作説明

図 4,5 から Activate 状態にすると自動プレゼンロボットシステムが起動し、設定したプレゼンシステムデータからロボットが発表を行う。発表が終わるとシステムが Deactivate 状態にさせる。改めてプレゼンロボットシステムを起動させる場合は一度システムを落とし、再び Activate 状態にする.