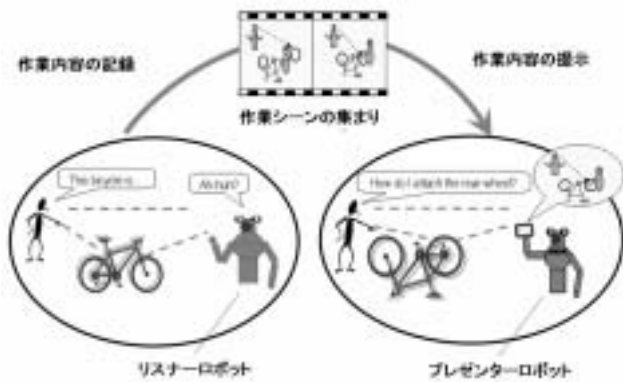
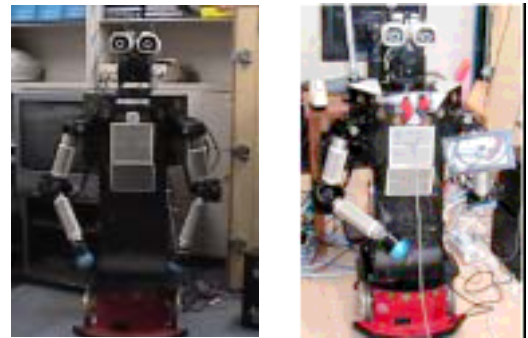


# 人の動きにあわせて撮影・表示ロボット

京都大学 / 西田豊明



第 1 図 リスナーロボットとプレゼンターロボット



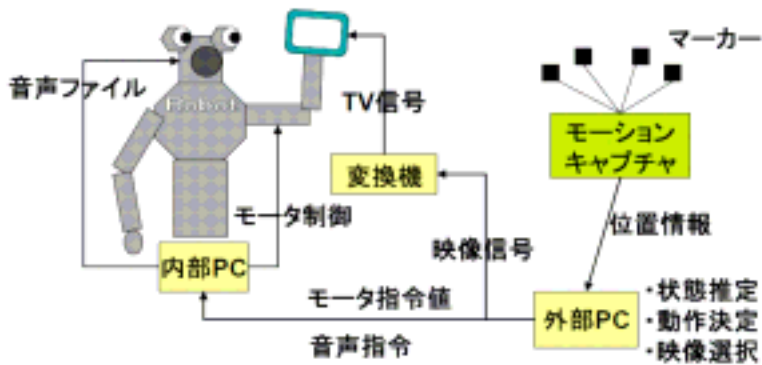
(a)

(b)

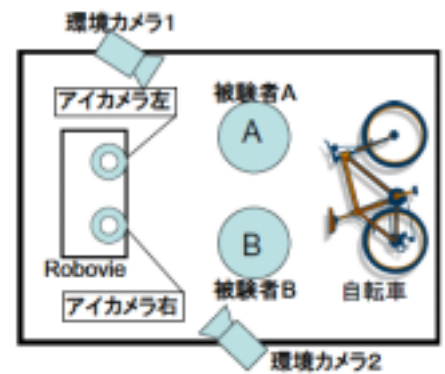
(a) リスナーロボット

(b) プレゼンターロボット

第 2 図 リスナーロボットとプレゼンターロボ



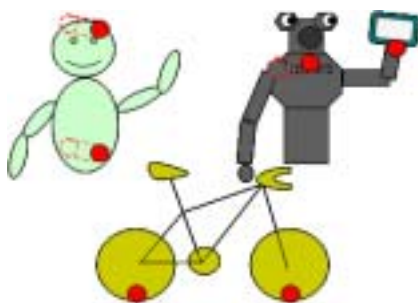
第 3 図 プレゼンターロボットの構成



第 4 図 リスナーロボットのカメラの配置



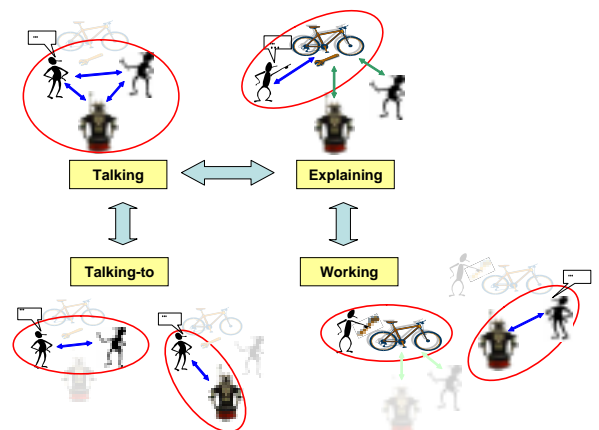
(a)



(a) リスナーロボットプロジェクトにおけるモーションキャプチャセンサ装着点

(b) プレゼンターロボットにおけるセンサ装着点

第 5 図 モーションキャプチャセンサ装着点



第 6 図 リスナーロボット (説明者 2 人) のモード遷移モデル



第 7 図 リスナーロボット/フロアカメラで捉えられた



(a) 説明者と視線を合わせ (b) 共同注視



(c) 間違いやすいステップの (d) 現在のステップの完了の通知と次のステップへの移行

第 9 図 プレゼンターロボットの動作



(a) (b) (c)

(a) 説明者のうちの 1 人の作業を見守り, 記録している  
 (b) 1 人の会話を聞いている  
 (c) ロボットに話しかけている

第 8 図 説明者が 2 人の場合のリスナーロボットの動作