

人の行動に基づく意図・感情などの内部状態推定とロボットへの応用

工学研究科 山添 大丈

**キーワード** コンピュータビジョン、人物行動解析、ロボット**研究概要**

意図や感情といった内部状態の違いによって生じる人の振る舞いの違いに着目し、その変化をモデル化することで人の内部状態を推定することを目指し、研究を進めています。現在は、対話シーンにおいて、視線や上体の動きから聞き手が集中状態を推定したり、交差点などにおいて、歩き方の変化から歩行者が静止するか曲がるかといった歩行意図の変化を推定することを目指しています。

**アピールポイント**

ロボットやコンピュータが人の状況を理解できるようになることで、人の状況に応じた適切な働きかけを実現できます。また、視線推定などの人の行動自体を推定する技術や、ロボットへの応用などについても研究を進めています。

応用分野

高齢者などの見守りや、コミュニケーションロボットなどへの応用を考えています。