

場の雰囲気を感じて会話するシステム

2019. 9. 13

ロボティックス&デザイン工学部 システムデザイン工学科 教授 脇田 由実



近年の会話ロボットへの期待



1人暮らし高齢者の話し相手

家族をつなぐペットとしての役割

会話ロボットの課題



- 継続して使用されない. 飽きられる
 - 音声認識の誤りによりタスクを遂行できない
 - ワンパターン. できる話しに限界あり.
 - 疲れる、イライラする



"おもちゃ"以上の役割(見守る、家族をつなぐなど) には至らないのが現状

我々のアプローチ



言葉がわかる(音声認識を搭載)システムが 増加してきた



人同士の会話から、場の雰囲気や話者の状況を判断

雰囲気や気持ちを理解した上で、 自然なタイミングで、話題を提供することで 会話を支援

話題提供後の雰囲気をセンシングし続ける

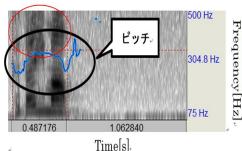
声調やしぐさから, 人の気分を汲み取る



実環境にロバストな複数の特徴量から気分を推定

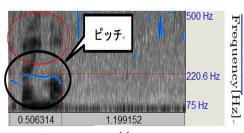
音響信号処理による声の特徴分析

気分がいい「ただいま!」



- ・イントネーションに高低あり 発声末が上がり調子
- ・高次ホルマントも明確

気分が悪い「ただいき..」



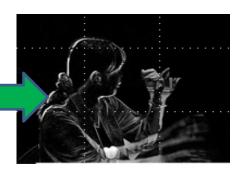
Time[s].

- ・イントネーションが平坦 発声末が下がり調子
- ・高次ホルマントが不明確

画像解析による 身振り手振り分析

積極的な話し手



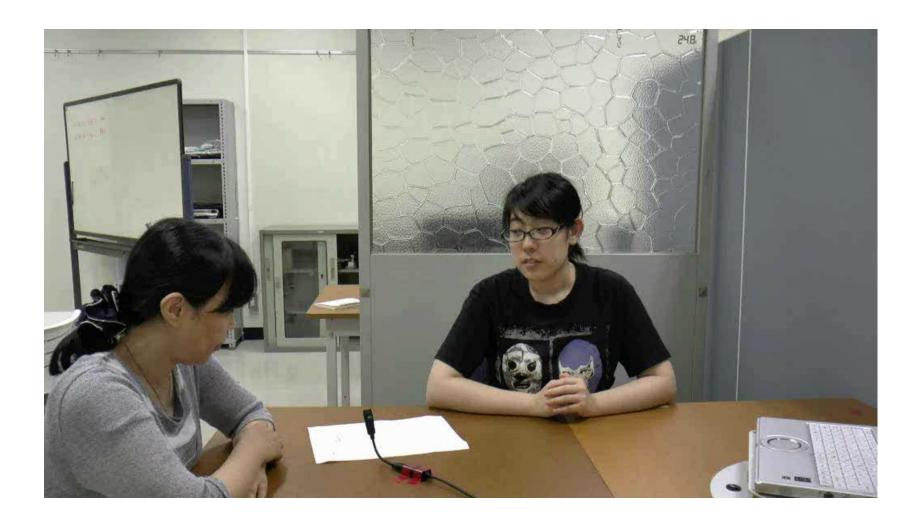




静かな聞き手

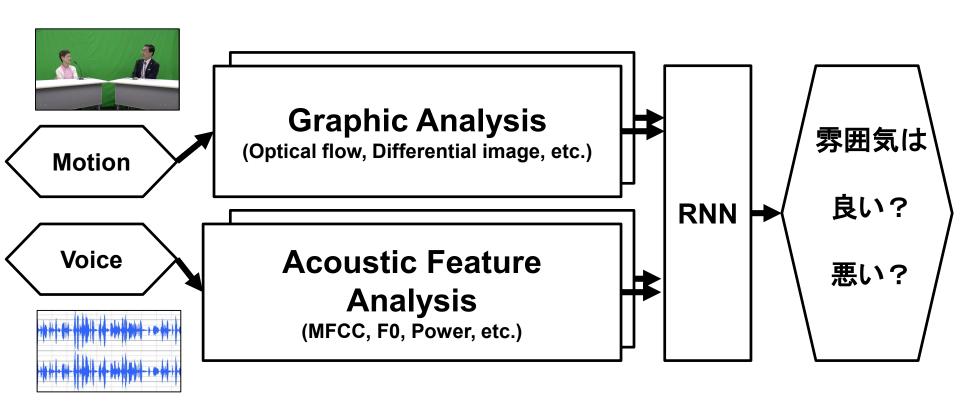
場の雰囲気を考慮して話しかける





場の雰囲気推定システム



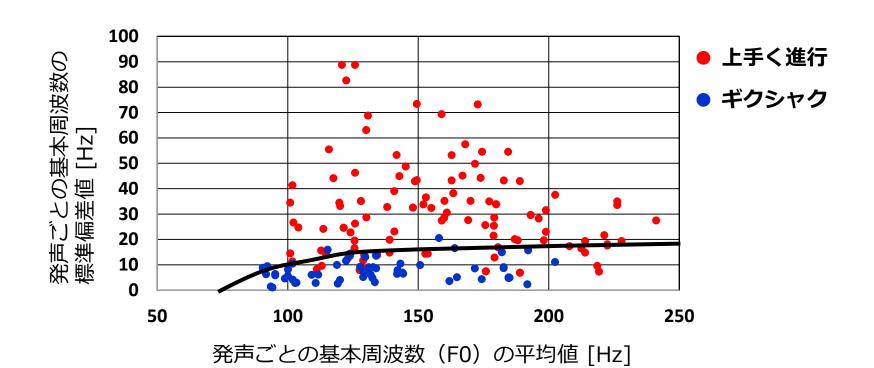


場の雰囲気推定システムのブロック図

会話の場の雰囲気と基本周波数との関係



会話が上手く進んでいる時のピッチ周波数の標準偏差は、 <u>ギクシャク時に比べて高くなる傾向(5</u>%水準で有意差あり)



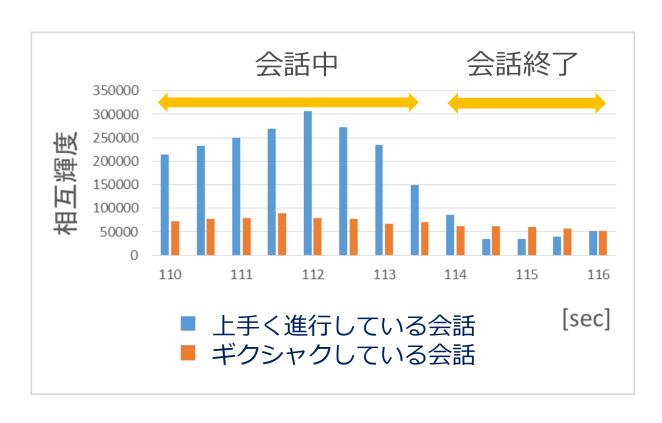
Distribution of the Ave_F0 and the SD_F0 for each utterance after removing laughter parts

会話の場の雰囲気と動作同期性との関係



上手く進行している会話では、相互輝度が高くなる傾向

- •相互輝度:2人の輝度を掛けたもの
- $G_{xy}(t) = g_x(t) \times g_y(t) : g_x$ は時間tにおける参加者xの差分画像の平均輝度



家族の「体調異変への気づき」への応用 〒大阪



これらのパラメータは、 会話のギクシャクさのみではなく、 会話者が相手の話を理解できているかを見極める に有効であることが分かった

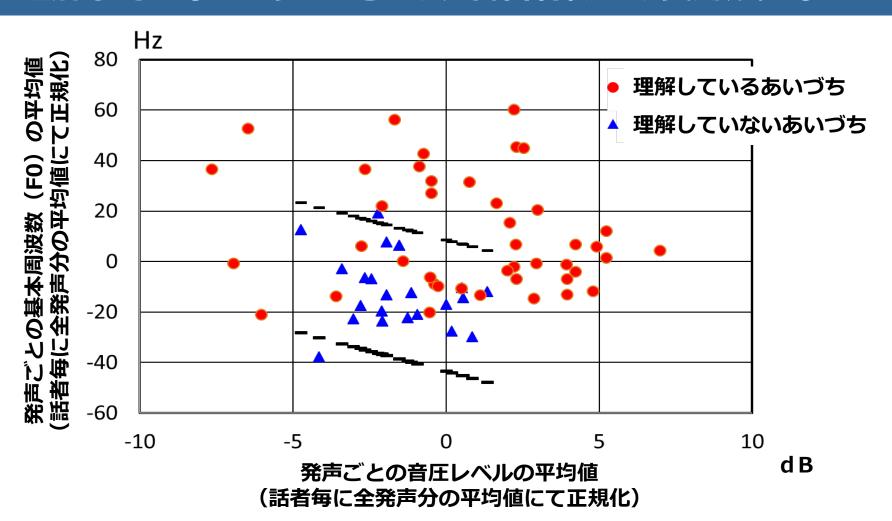


明確に表面化する異変(病気など)の兆候となる、 日常のちょっとした異変(衰え、体調の悪さなど)を 本人に自覚させる、家族に知らせる、 効果を評価検討中

相手の話を理解していない"あいづち"特徴 🔐



理解していない"あいづち"は、音響特徴量の変動が少ない



動作の同期性と"あいづち"との関係



理解していない"あいづち"は、動作の同期性もない傾向

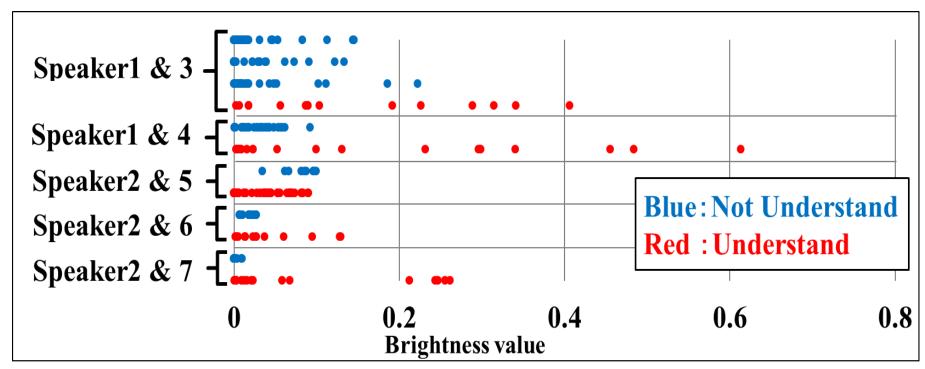


Figure 9: Brightness value of each speaker's synchronicity