

インタフェース

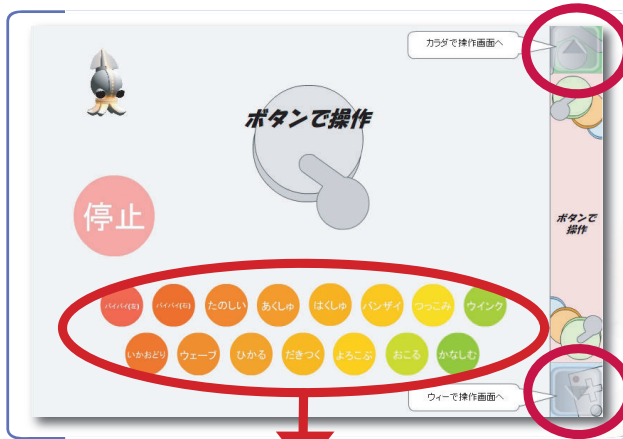
Ika-Robot Project

氏名 カメラ操作班 野村 俊介 伊藤 正平 押村 健史 坂下 浩一朗
音声認識班 若林 英俊 味岡 真広

Flashによる操作

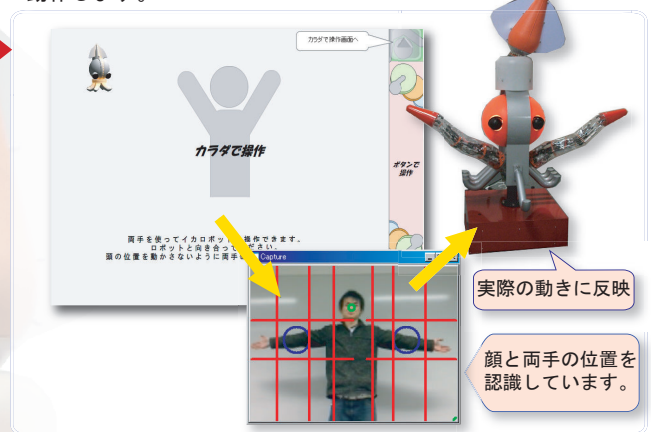
メイン画面

インタフェースのメイン画面です。この画面ではボタン操作ができます。また、カメラ、Wiiリモコンモードに移行できます。



カメラによる操作

カメラを用いて人の手の動きを判断し、何も用いなくても、操作手の手の動きに合わせてイカロロボットがマネをするように動作します。



ボタンによる操作

Flash上に配置されたボタンを押すことで、誰でも簡単にイカロロボットに決まった動作をさせることができます。また、タッチパネルを用いているため、操作が容易に行えます。



Wiiリモコンによる操作

話題のWiiリモコンを用いてイカロロボットを動かすことができます。イカロロボットは操作者の手の動きに合わせて動作します。動作の認識は内蔵されている3軸加速度センサを用いて行われています。

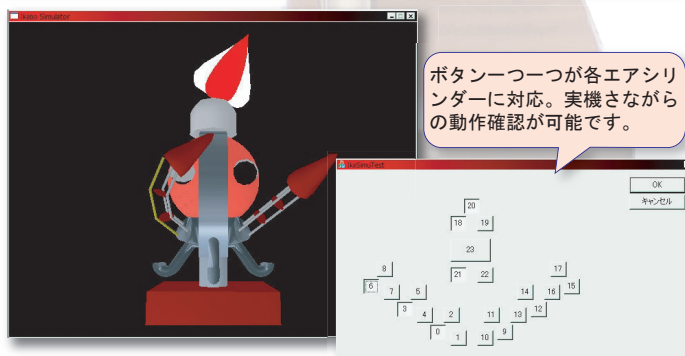


シミュレータ・音声認識

シミュレータ

シミュレータは、実際にイカロロボットを用いなくても、イカロロボットを動かすプログラムの動作確認や、振り付けの確認を行うことができます。

例えば、上記のようなFlashによる操作では動作を確認するためイカロロボットに接続する必要がありました。しかし、シミュレータを用いることで、いつでもどこでも動作確認することが可能となりました。



音声認識

イカロロボットと対話できるようにするため、ATOM音声対話SDKを用いて対話機能を搭載させる。

また、音声認識することでイカロロボットに動作させることを実現させる。

現在、開発中。