

# 人-ロボット間の相互作用による達成依頼度の決定 -相対評価を用いた個人差への適応-

下口 侑也 (Shimoguchi Yuya)

February 2018

- 複数タスクそれぞれに優先度を設定しロボットは重要だと判断したタスクを達成する行動を選択.
- 人-ロボット間のインタラクションによって達成依頼度を生成し,人が与えるタスクの優先度を制御.
- ロボットとインタラクトする人毎に評価基準を動的に変更することで達成依頼度を個人差に適応.

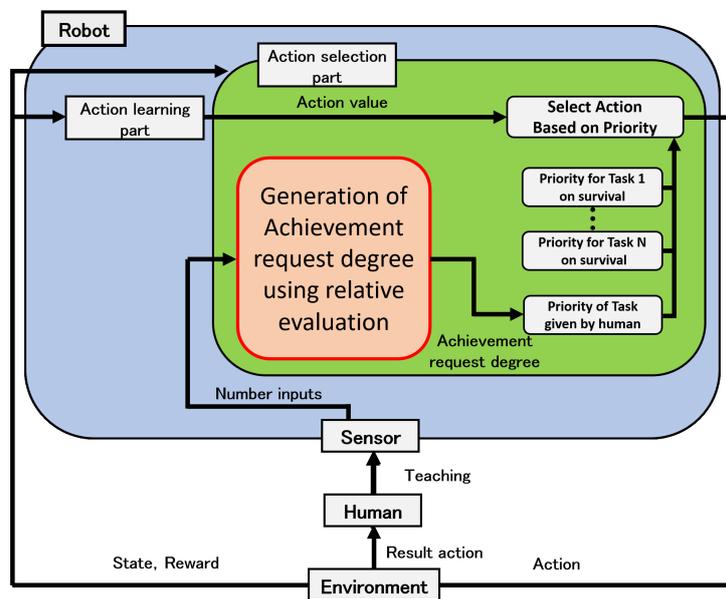


図 1 Proposed System

When human A and human B desire to achieve task most

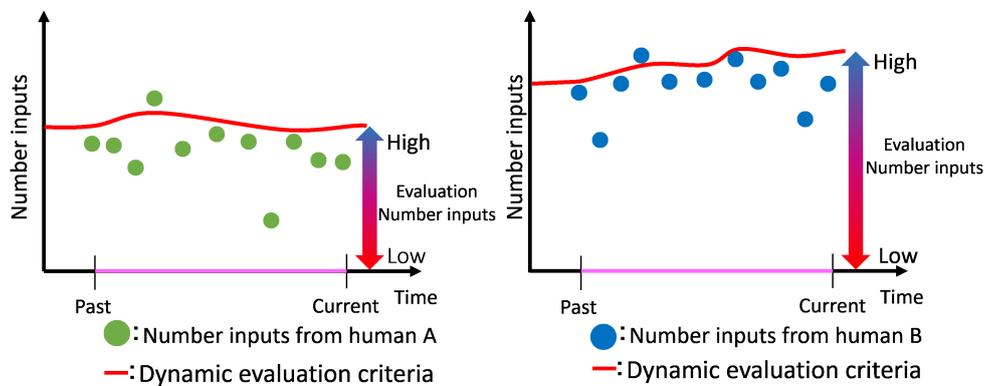


図 2 Evaluation of number inputs using cevaluation