

June 3, 2020

状態識別からの行動アシスト

江崎 菜々

富山県立大学 情報基盤工学講座

1. はじめに
2. 識別
3. 構築
4. まとめと今後について

June 3, 2020

はじめに

2/8

はじめに
識別
構造
今後について

前回のあらすじ

先生と話した結果モーションキャプチャの動作認知は捨てた。

目的

人間側のアクションに応じてシステムが動くユビキタス社会にくらべアンビエント社会は機械が人間の行動を勝手に認知し勝手にシステムを動かす仕組みである。そこで行動識別の点からセンサ情報取得を利用し、得た情報に応じて人間をアシストするアンビエント的システムの利用方法を考える。

2/8

アンビエント社会について

3/8

アンビエントコンピューティングとは

IOT を通じて情報の収集と操作を行いながら人間の指示に従い、指示が無くても行動パターンや予測機能によりデバイスやシステムを人間の代わりに検索するコンピューター



図 1:アンビエントコンピューティング

人間の識別

4/8

はじめに
識別
構造
今後について

状態識別	行動識別
人間の体温、心拍などの生体情報を読み取る。	GPSやカメラ他を使い本人の居場所を読み取る。
得た数値から健康状態などを判断する。	場所の情報から現在何しているかを予測する。
例) 体温が高い、寝起きなど	例) 学校で勉強している、ご飯食べている

図 2 :状態識別及び行動識別

4/8

アシスト AR (例)

はじめに
識別
構造
今後について

スマートグラス

AR スマートグラスでカメラ画像と日時を取得し画像内容を処理する。

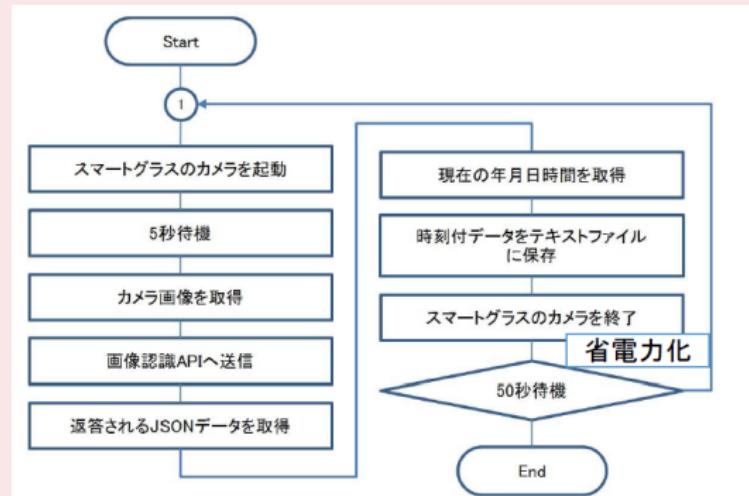


図 3: データ取得 (福嶋さんの研究会資料より)

システム構造（イメージ）

6/8

はじめに
識別
構造
今後について

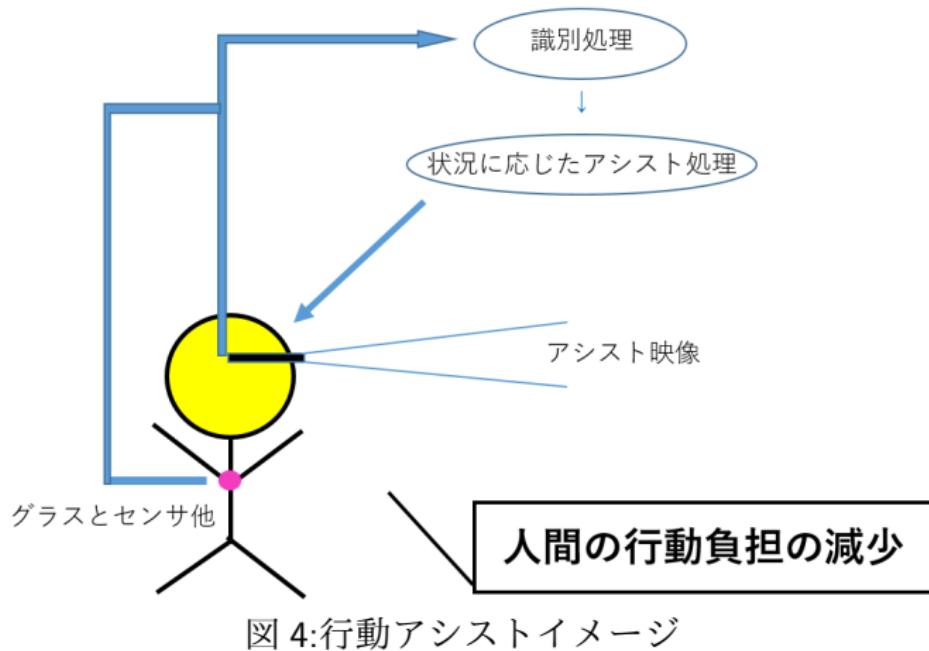


図 4: 行動アシストイメージ

6/8

まとめと展望

- はじめに
- 識別
- 構造
- 今後について
- ① 研究内容としてアンビエント社会向け行動アシストの案を提案する。人間の指示が無くても機械が予測してアシストするようになる。まだあいまいなイメージが多いので具体的案は先輩らの研究や先行の実例を詳しく見ながらこれから考えるが日常的行動を使う予定。
 - ② 今後は行動識別の取得をマスターする。カメラ画像を文字に起こすところまではできたのでその情報から現在の行動を予測させることができるようになる。理想は組織化マップ(SOM)に起こす。ARを実践しアシストの具体イメージを練る。
 - ③ 行動のほかに状態識別をどう利用しどう活用するかを踏まえ行動アシストの具体例を考える。ターゲットは不特定多数が望ましいが身近な大学生向けを想定中。

はじめに

識別

構造

今後について

課題

- ① 生体識別を利用するかどうか.
識別してもわかるのは健康かどうかなので利用域が減る.
- ② 識別の処理を具体的にどうするか.
ラズパイを使うかまた別種に行くかデータ送信をどうするかについても検討中
- ③ AR 以外にアシストする方法が存在するか.
アシストの部分が自身の研究の本質なので案をもっと練る必要がある.