

科学研究費補助金（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	19100003	研究期間	平成19年度～平成23年度
研究課題名	音環境理解研究からのロボット聴覚の構築	研究代表者 (所属・職)	奥乃 博（京都大学・大学院情報学研究科・教授）

【平成22年度 研究進捗評価結果】

評価		評価基準
○	A+	当初目標を超える研究の進展があり、期待以上の成果が見込まれる
	A	当初目標に向けて順調に研究が進展しており、期待どおりの成果が見込まれる
	B	当初目標に対して研究が遅れており、今後一層の努力が必要である
	C	当初目標より研究が遅れ、研究成果が見込まれないため、研究経費の減額又は研究の中止が適当である
<p>(意見等)</p> <p>多数の人の声を同時に認識できたという聖徳太子の聴覚を工学的に実現するという、極めて分かりやすいスローガンのもとに、高度な研究を推進している。国際的に多くの研究発表を行い、関連のオーガナイズセッションを継続的に遂行するなど、成果発表に関して極めて積極的である。特に、HARKというソフトウェア群を作成、実用化して公開していることは、本研究の目に見える成果として貴重である。また、共同研究者間の十分な連携による相乗効果が、研究成果の蓄積につながっていると思われる。研究代表者が先導してきたロボット聴覚という新規の研究を加速させるに十分な役割を本研究は担っており、このペースで研究を継続して頂きたい。</p>		

【平成24年度 検証結果】

検証結果	研究進捗評価結果どおりの研究成果が達成された。
A+	音声とそれ以外の音の混合音から音源定位と分離を行い、音声を認識する技術を開発し、HARKというソフトウェアとして公開し、ロボット研究分野に貢献した。多重演奏のように音源数が増える場合、音源が移動する場合及びマイクが動く場合にも対応している。最初の研究計画に無い項目として、システムが発話中に割り込んでくる音声の認識やHARK出力の可視化などを行っている。多数の研究発表、招待講演、オーガナイズドセッション企画などにより、研究代表者が提唱した音環境理解が学会に定着してきたことも評価できる。