

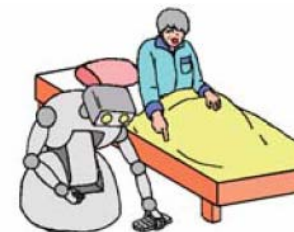
複数の音声認識器からの シンプルで高精度な認識結果の 選択手法

嶋田 和孝, 宇津巻 彰
九州工業大学



研究内容

- 介護支援ロボットの音声認識部



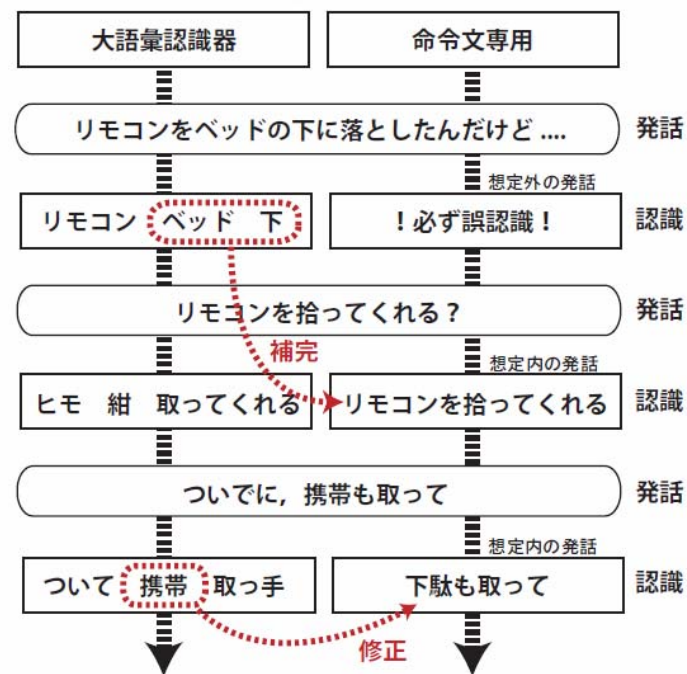
- 2つの認識器の組み合わせ

- タスク依存認識器

- 命令発話にはロボバストに

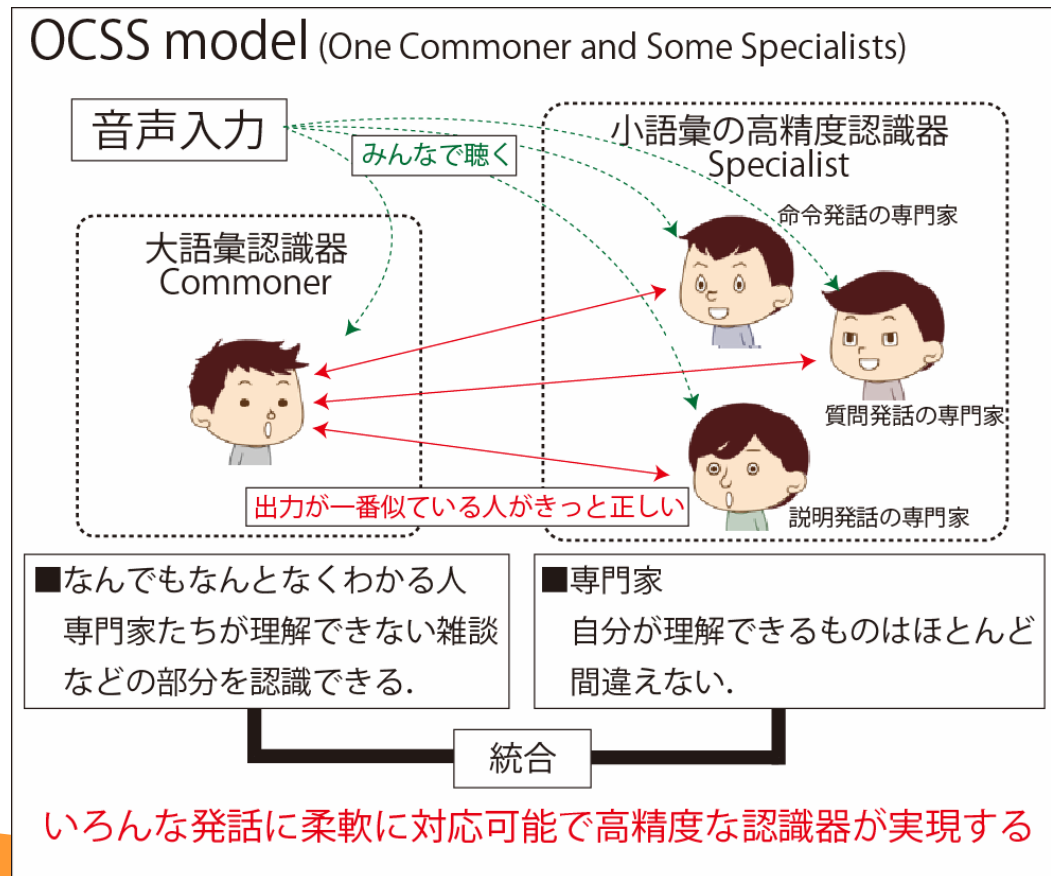
- 大語彙認識器

- それ以外にも柔軟に



手法: OCSSモデル

- 認識結果の編集距離



タスク依存認識

- 4つのタスク依存認識を用意
 - 患者からの命令発話
 - 机の上の携帯を取ってくれる？
 - 看護師からの命令発話
 - 301号室に食事を持って行って
 - ロボット制御
 - 止まれ, 1m左に移動
 - 質問発話
 - TVのリモコンはどこにある？



実験

- 実験内容
 - 入力に対して, 正しい認識器が選択されるか
- 実験データ
 - 50発話用意
 - 5つのカテゴリに10発話
 - 被験者: 6名
- 実験結果
 - 分類精度: F値で0.95

