

## 第7回 ロボット聴覚オープンソースソフトウェア HARK 講習会開催のご案内

日時：2012年3月9日(金) 10:00~16:30

場所：名古屋大学大学院工学研究科 中央棟 (ES 総合館) 2階 ES025 講義室

キャンパスマップのC2④(<http://www.nagoya-u.ac.jp/global-info/access-map/higashiyama/>)

## ■ 講習会概要

ロボット聴覚システムHARKは、8本程度の任意配置のマイクロホン（マイクロホンアレイ）を使用し、音源定位、音源分離、分離音音声認識をほぼ実時間で行うことができるソフトウェアです。2008年から、ロボット聴覚研究の成果として、Linuxベースのオープンソースソフトとして公開を始めました。SIG2、Robovie、川田工業のHRP-2、ホンダのヒューマノイドといった様々なロボット上に移植され、三話者同時発話認識や口によるじゃんけんの判定などのデモを通じた動作実証が行われてきました。今年度は、Microsoft Kinect のサポートや新機能追加を始め、利便性・性能・安定性が向上した**HARK 1.1 をリリース(2月末)**する予定です。これに伴い、HARKの機能概要を中心とした解説、Kinect (PlayStation Eyeでも可)を用いた具体的な HARK 使用法の実習、HARK を用いた簡単な対話システムの構築といった内容を含んだ講習会を行います。HARK 1.1 での主な新機能は、以下の通りです。

- ・ Microsoft Kinect, システムインフロンティア社 RASP24 サポート
- ・ 64 bit サポート
- ・ 音源定位機能の新アルゴリズム提供 (GEVD-MUSIC)
- ・ 伝達関数収録ツールのリリース
- ・ HARK-python, HARK-MATLABといった周辺ツールの充実化
- ・ ROS サポート (HARK-ROS, ros stack)
- ・ 各種ドキュメントの更新
- ・ その他, 多くのバグフィックス

■ URL : <http://winnie.kuis.kyoto-u.ac.jp/HARK/>

■ 参加費、資料代：無料

■ 募集人数：50名（施設の関係で50名までで打ち切らせていただきます。ご了承ください。）

## ■ 持参していただく機材

- ・ DVD-Rドライブを備えたノートPC (Pentium M 1.6 GHz 以上で動作, Core2Duo以上推奨)
- ・ 事前にできれば VMware Player (**バージョン4.0以降**) をインストールしておいてください。
- ・ 当日 VMware 用の Ubuntu 10.04 (x86\_32) イメージ (HARKインストール済)が入った DVD を配布します。
- ・ Microsoft Kinect (USBでノートPCに接続して使います)、あるいは、PlayStation Eye。

■ スケジュール(当日までに変更される可能性があります。ご了承ください。)

- 10:00-10:10 挨拶
- 10:10-10:40 HARK 概要・新機能紹介
- 10:40-11:10 HARK 起動確認(当日配布のDVDにて), Kinect セットアップ
- 11:10-12:00 実習 1 (音源定位)
- 12:00-13:30 昼休み
- 13:30-14:30 実習 2 (音源分離, 音声認識)
- 14:30-15:00 break
- 15:00-16:00 実習 3 (対話システム作成)
- 16:00-16:30 ライブデモ(同時発話認識)

■ 主催：科学研究費補助金 基盤研究(S)「音環境理解研究からのロボット聴覚の構築」(研究代表者 奥乃 博)  
京都大学グローバルCOE「知識循環社会のための情報学教育研究拠点」  
(株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン (HRI-JP)

■ 協賛 (一部依頼中) (五十音順)：

- |                   |                            |                 |
|-------------------|----------------------------|-----------------|
| (公益社団法人) 計測自動制御学会 | 言語処理学会                     | (一般社団法人) 情報処理学会 |
| (社団法人) 人工知能学会     | (社団法人) 電気学会                | (社団法人) 電子情報通信学会 |
| (社団法人) 日本音響学会     | (一般社団法人) 日本ソフトウェア科学会       |                 |
| (一般社団法人) 日本ロボット学会 | (特定非営利活動法人) ヒューマンインタフェース学会 |                 |

■ お問い合わせ/参加申し込み先： [HARK12-Reg\\_at\\_zeus.kuis.kyoto-u.ac.jp](mailto:HARK12-Reg_at_zeus.kuis.kyoto-u.ac.jp) (\_at\_ を@に変換してください)

## 第7回 HARK 講習会申込書

第7回 HARK 講習会に参加します。

氏名 (よみ)：

所属：

E-mail：

ご持参予定PCの機種・型番：

1. 地下鉄名城線名古屋大学駅下車後、3番出口方面へ進む。
2. 途中にある「西地区連絡通路」から出て、階段を上る。
3. 地上に出て、右手後方にある信号で通りを渡る。
4. 信号を渡り、左前方にある建物が「工学研究科中央棟(ES 総合館)」です。
5. 会場は正面の階段で2階に上がるとあります。「ノーベル賞展示室」の隣です。  
※2011年6月に竣工した建物なので、Google map では「工学部4号館」と表示されています。1階正面にレストランが見える建物です。