

長期欠席児童の負荷を軽減する視線入力型 ロボットによる遠隔学習支援システムの開発

目的 より多くの学生がどこでも・楽しく学校教育を受けられること

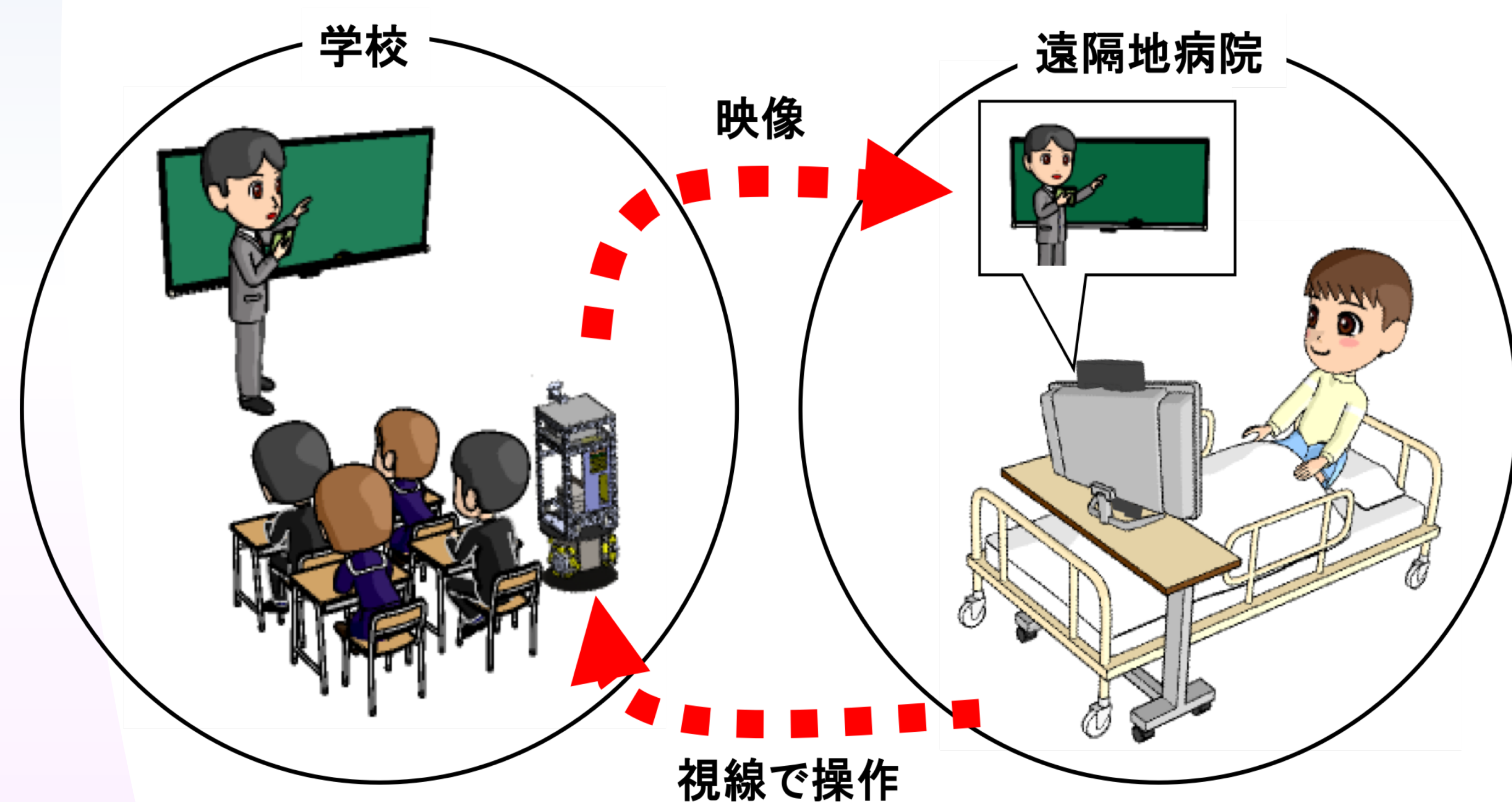
背景 不登校や病気を理由に長期欠席状態にある児童生徒が多数存在



学校に行けない児童・学生への支援が必要！

方法 視線入力により自らの代理となるアバターロボットを遠隔操作

アバターロボットを遠隔操作し、リアルタイムで授業に参加するシステムの構築



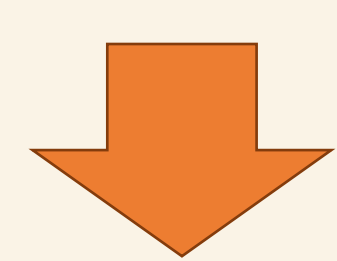
- ✓ 重度の障害のある児童・学生でも行うことができる **眼球運動**に着目
- ✓ 操作者の瞳孔の重心位置の検出を行い、**視線方向を解析**
- ✓ 教室側のロボット→取得された操作者の視線方向に応じて姿勢を制御

児童・学生により良いシステムを提供するために、現在取り組んでいること

- 遠隔授業の理解を支援するための機能（授業理解支援モード）の開発

指さしシステム

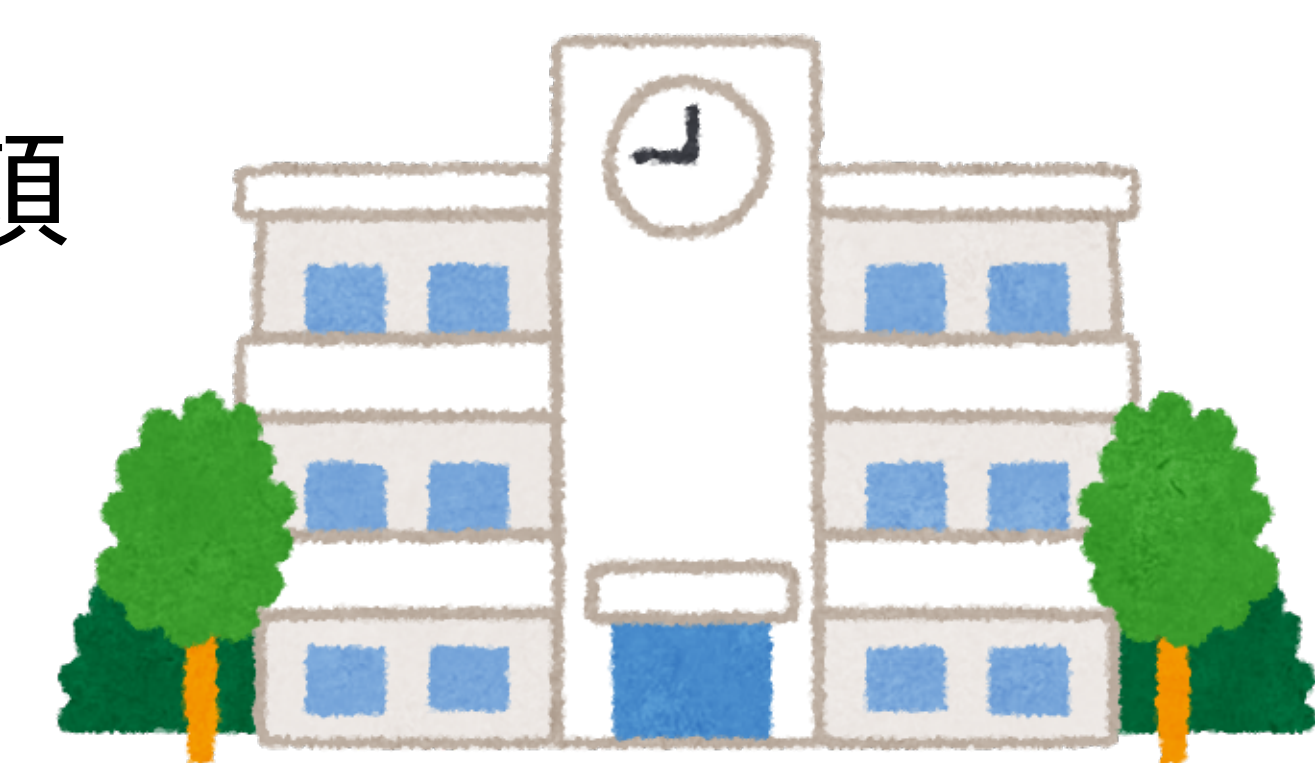
指さし箇所を重要ポイントと認識



- ① 指先が示す地点を自動で拡大させる機能
- ② 周辺視野にあたる部分を見えにくくする機能（開発中）



使用感調査の依頼



教員に使用して頂き、使用感・要望などを開発にフィードバック

フィードバック