

SAVV-IHR : Synchronisation des attributs verbaux et visuels dans l'interaction homme-robot

Responsable : T. Nazir

La symbiose homme-robot repose sur la capacité cruciale de créer des robots qui interagissent de manière transparente avec les personnes, d'une manière aussi naturelle et humaine que possible. Un élément majeur de cette interaction est la cohérence entre l'apparence visuelle du robot et sa communication vocale. Une dissonance dans cet alignement peut entraîner un malaise lors des interactions, un phénomène connu sous le nom de « uncanny valley ». L'objectif du présent projet est de synchroniser le style de communication verbale d'un robot avec son apparence physique. Cet objectif sera atteint en développant un système dans lequel les robots virtuels en 2D fournissent des réponses qui sont en accord avec leur apparence et reflètent la valence et la perception conçues par les humains réels, ce qui permet d'améliorer le confort et l'efficacité de l'interaction homme-robot.