

Název rámcového tématu	Anotace (česky)	Anotace (anglicky)	Školitel	Školitel- specialista	Číslo a název projektu/grantu
<p style="text-align: center;"><b>Využití humanoidního robota pro konverzaci v přirozeném jazyce</b></p> <p style="text-align: center;"><b>Application of humanoid robot in the natural language interaction</b></p>	<p>Cílem projektu je tvorba systému, který bude ovládat humanoidního robota Pepper při interakci s uživatelem. Systém by měl řídit pohyb robota po předem definovaném prostoru, následně detekovat zvolené předměty v okolí dle specifikace prostředí a také identifikovat uživatele v prostředí a jejich aktivity. V případě interakce s uživatelem musí robot dokázat identifikovat klíčová slova v promluvě uživatele a na ty reagovat v přirozeném jazyce. Uživatel může po robotovi chtít vykonání běžných akcí, získání informace z internetu, popřípadě bude robot nabízet uživateli sadu činností a her, které budou sloužit k jeho duševnímu, či fyzickému rozvoji. Řídící systém bude implementován ve zvoleném programovacím jazyce a otestován v reálných podmínkách. Specifikace konkrétního prostředí, ve kterém se bude robot pohybovat (nemocnice, škola, úřad, volnočasové centrum, domov seniorů) bude upřesněna později.</p>	<p>The aim of the project is to create a system that will control the humanoid Pepper robot when interacting with the user. The system should control the movement of the robot over a predefined space, then detect selected objects in the neighborhood according to the environment specification and also identify the users in the environment and their activities. In case of interaction with the user, the robot must be able to identify the keywords in the user's speech and respond to them in the natural language. The user may want the robot to perform routine actions, obtain information from the Internet, or the robot will offer the user a set of activities and games that will serve his or her mental or physical development.</p> <p>The control system will be implemented in the selected programming language and tested under realistic conditions. Specification of the specific environment in which the robot will move (hospital, school, office, leisure center, senior home) will be specified later.</p>	<p>Mgr. Michal Vavrečka PhD.</p>		