【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第７部門第３区分
【発行日】平成23年1月6日(2011.1.6)

【公開番号】特開2010-130144(P2010-130144A)
【公開日】平成22年6月10日(2010.6.10)
【年通号数】公開・登録公報2010-023
【出願番号】特願2008-300558(P2008-300558)
【国際特許分類】
Ｈ０４Ｒ　1/40　(2006.01)
Ｇ１０Ｌ　15/00　(2006.01)
Ｇ１０Ｌ　15/28　(2006.01)
Ｈ０４Ｒ　3/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｈ０４Ｒ　1/40　３２０Ａ
Ｇ１０Ｌ　15/00　２００Ｈ
Ｇ１０Ｌ　15/28　４００
Ｈ０４Ｒ　3/00　３２０

【手続補正書】
【提出日】平成22年11月11日(2010.11.11)
【手続補正１】
【補正対象書類名】特許請求の範囲
【補正対象項目名】全文
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
複数のマイクが配列されたマイクユニットを有するロボットであって、
胴体部と、
前記胴体部の上に取り付けられた頭部と、
上方を向いた複数のマイクを有し、前記頭部に設けられたマイクユニットと、を備え
前記複数のマイクのうち、最外周にあるマイクが、三角形を構成する三辺上に配列されているロボット。
【請求項２】
前記三角形が正三角形であり、各辺にマイクが配列されていることを特徴とする請求項１に記載のロボット。
【請求項３】
発話者が近接しているか否かを判定するために設けられたセンサをさらに備え、
前記センサからの出力に応じて、前記マイクからの入力のＯＮ／ＯＦＦを制御していることを特徴とする請求項１、又は２に記載のロボット。
【請求項４】
前記最外周にあるマイクが前記三辺に沿って等間隔で配置されていることを特徴とする請求項１乃至３のいずれか１項に記載のロボット。
【請求項５】
上方を向いて配列された複数のマイクを有するマイクユニットと、
前記マイクからの音声信号に対して処理を行う処理部と、を備え、
前記複数のマイクのうち、最外周にあるマイクが、三角形を構成する三辺上に配列されている収音装置。
【請求項６】

前記三角形が正三角形であり、各辺にマイクが配列されていることを特徴とする請求項５に記載の収音装置。
【請求項７】
発話者が近接しているか否かを判定するために設けられたセンサをさらに備え、
前記センサからの出力に応じて、前記マイクからの入力のＯＮ／ＯＦＦを制御していることを特徴とする請求項５又は６に記載の収音装置。
【請求項８】
前記最外周にあるマイクが前記三辺に沿って等間隔で配置されていることを特徴とする請求項５乃至７のいずれか１項に記載の収音装置。
【請求項９】
上方を向いた複数のマイクを備え、前記複数のマイクのうち、最外周にあるマイクが三角形を構成する三辺上に配列された収音装置で収音した音声に対する音声処理方法であって、
前記複数のマイクで音声を収音するステップと、
前記収音した音声に基づいて、前記三角形の三辺のうち、音源の方位に近い辺を推定するステップと、
前記音源の方位に近い辺上に配列されたマイクからの音声信号に対して、遅延処理を行った後、加算処理を行うステップと、を備える音声処理方法。
【請求項１０】
前記三角形が正三角形であり、各辺にマイクが配列されていることを特徴とする請求項９に記載の音声処理方法。
【請求項１１】
発話者が近接しているか否かを判定するために設けられたセンサからの出力に応じて、前記マイクからの入力のＯＮ／ＯＦＦを制御していることを特徴とする請求項９、又は１０に記載の音声処理方法。
【請求項１２】
前記最外周にあるマイクが前記三辺に沿って等間隔で配置されていることを特徴とする請求項９乃至１１のいずれか１項に記載の音声処理方法。
【請求項１３】
前記三角形を構成する三辺のうちの一辺が、音源に対して平行となっている請求項５乃至８のいずれか１項に記載の収音装置。