

プレゼン職人 取扱説明書

最終更新：2020 年 7 月 2 日

目次

1 概要	1
2 ソフトウェアの導入.....	2
2-1 動作環境	2
2-2 ソフトウェアのインストール.....	3
3 ソフトウェアの基本的な使い方.....	9
3-1 ソフトウェアの起動.....	9
3-2 ファイルの選択.....	10
3-3 接続先の設定.....	11
3-4 ロボットの目線の設定.....	12
3-5 スライドショーの実行.....	13
3-5-1 最初から実行.....	13
3-5-2 ループ実行.....	13
3-5-3 途中から実行.....	14
3-6 声質の変更.....	15
3-7 発話言語の変更(※オプション機能)	16
3-8 TTS(Text To Speech)モード.....	17
3-8-1 TTSモードの開始.....	17
3-8-2 コマンドの簡易実行.....	18
3-8-3 コマンドの登録・ファンクションキーによる実行.....	18
3-8-4 コマンドの実行状況.....	19
3-9 ヘルプの確認.....	19
4 利用シーン別操作方法.....	20
4-1 共通操作・手順.....	20
4-2 ロボット1台によるプレゼン	23
4-3 ロボット複数台によるプレゼン.....	27
4-4 ロボットと人との掛け合いによるプレゼン.....	30
5 制御コマンドについて.....	33
5-1 発話	33
5-2 pose : モーションの実行.....	34
5-3 id : 制御対象の設定	35
5-4 nowait : 同期待ち設定.....	35
5-5 motion : 発話を伴わない動作.....	36
5-6 next : スライドの進行	37
5-7 stop : コマンドの実行待ち	37
5-8 pause : スライド進行まで処理を待機	38
5-9 // : 発話をさせない文章(コメントアウト)	39
5-10 lang : 発話言語の設定(※オプション機能)	39

5-1 1 humansensor：人感センサ(※オプション機能)	40
5-1 2 se：効果音	41
6 . 使用における注意点	42
6-1 コマンド入力における注意点.....	42
6-2 発話内容のキャッシュについて.....	43
6-3 スライドショーまたは本ソフトウェアの途中終了.....	43
6-4 ロボット側アプリの途中終了.....	43
7 . Q&A	44

※ご利用機種の確認方法

お使いのロボットの種類によって設定等に必要な Web サイトのアクセス先が異なるため、必ず事前にロボットの外箱側面に貼り付けられているバーコードシールより、機種を確認してください。

バーコードシール上の記載	機種名
プレゼン Sota	プレゼン Sota
VS-ST001-〇〇	ロボコネクト Sota
「Sota コミュニケーション 〇年パック」 または 「Sota 介護レク 〇年パック」	スマート光ロボット Sota

※日本語以外の発話について

3-7 節と 5-10 節にある、発話言語の切り替えができる多言語発話機能は、「対応言語追加オプション」が適用されたロボットのみ使用できます。また、ご利用の際はロボット本体バージョンが 1.15.0 以上である必要があります。オプション適用のお申し込みは、ご利用中のメンバーサイト内にございます案内ページをご確認ください。

※効果音機能について

3-8 節と 5-12 節にある効果音機能は、ロボット本体バージョンが 1.31.0 以上である必要があります。アップデートは、ロボットをインターネットに接続した状態で、背面ボタンの設定モードより「アップデート」を選択して実行してください。

※本説明書の記載内容について

本説明書の記載内容は、常に最新バージョンに準拠しております。ご利用の際は適宜ロボット本体、およびプレゼン職人のアップデートを実施してください。

1 概要

プレゼン職人（以降「本ソフトウェア」と記述）は、Microsoft® PowerPoint®のプレゼンテーションファイルを使用して、ロボットを制御するソフトウェアです。本ソフトウェアによって、プレゼンテーションの内容に合わせてロボットの発話・動作（モーション）の実行と、スライドの進行を制御できます。これにより、ロボットと連携したプレゼンテーションや、ロボットのための自動的な発表ができます。また、同時に最大 5 台のロボットを制御でき、ロボット同士の掛け合いなども可能です。加えて、TTS モードを活用することで、プレゼンテーション以外にもロボットを使用した任意の発話ができます。

2 ソフトウェアの導入

本章では、本ソフトウェアの使用にあたり、必要な動作環境、およびインストール方法について記載しています。

2-1 動作環境

◆PC 本体

- Microsoft® Windows® 7 以上（7 / 8 / 8.1 / 10）
- Microsoft® Office PowerPoint® 2013/2016/2019（以降 PowerPoint と記述）
- Microsoft® .NET Framework® 4.5.2 以上（Windows10 では標準搭載）
- マルチモニタ環境を推奨

◆ネットワーク環境

- インターネットに接続可能（[キャッシュ発話時](#)はオフラインでも可）
…Wi-Fi（5GHz/2.4GHz）または対応の USB-LAN 変換アダプターでの有線接続※
※弊社では下記製品による動作を確認しております
BUFFALO® 10/100M USB2.0 用 LAN アダプター LUA3-U2-ATX
- インターネットへの接続について、プロキシ認証等のアクセス制限なし
…制限が有効な場合、ロボットの音声合成が正常に行えない可能性があります
- LAN 内の 6499 番のネットワークポート(TCP/IP)が解放済み（ルーター、PC とも）
…特別に制限等をかけていない場合、通常 6499 番は解放されております
- 本ソフトウェアを起動した PC とロボット本体が同一ネットワーク上に接続
…同じアクセスポイントに接続されている状態を指します
- 同一ネットワーク上の IP アドレスへのアクセス制限なし
…「プライバシーセパレーター」等の機能が該当します

◆対応ロボット

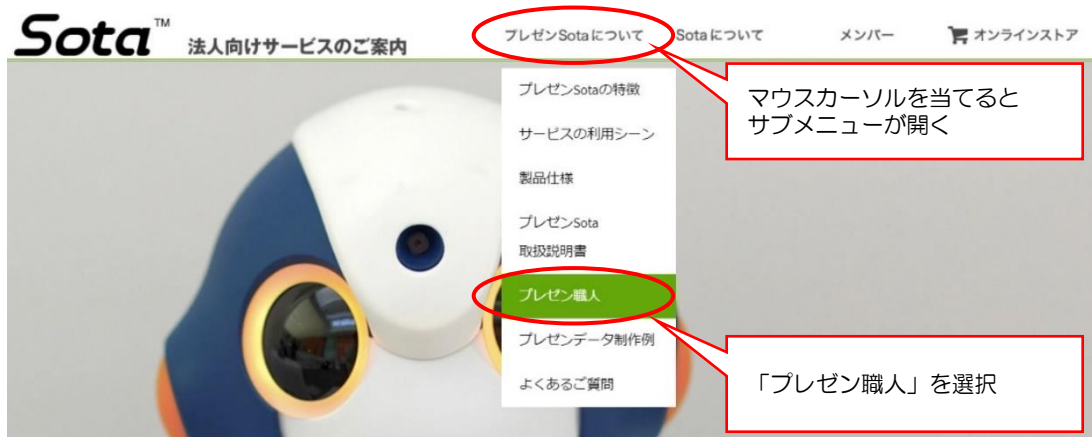
- プレゼン Sota
- ロボコネクト版 Sota（本体バージョン 1.13.0 以上）
- スマート光ロボット Sota

2-2 ソフトウェアのインストール

1. Web ページより、ソフトウェアをダウンロードしてください。

◆プレゼン Sota をお使いの場合

①Sota 法人向けサイトより「プレゼン Sota について」>「プレゼン職人」を選択



②「プレゼン職人」ダウンロード を選択

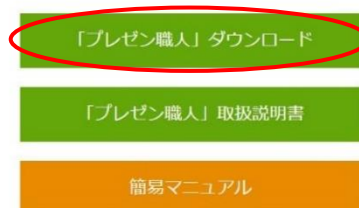
(※ログイン時のみダウンロードページにアクセスできます)。



プレゼン職人

下記のボタンよりソフトウェア「プレゼン職人」のインストーラーダウンロードページ、取扱説明書を開きます。

※本ソフトウェアは当サイトのメンバー登録者のみダウンロードできます



◆ロボコネクト版 Sota をお使いの場合

①ロボコネクトメンバーサイトより「メンバー」>「プレゼン職人」を選択

ロボコネクト メンバーサイト

ログイン Sotaの使い方 **メンバー** お問い合わせ

マウ斯卡ーソルを当てるとサブメニューが開く

ロボコネクト用 Sota ご利用開始までの流れ

メンバーログイン

別途NTT東日本よりロボコネクト申し込み後に送付されるログインID / パスワードを使ってログインしてください。

Sotaに関する各種操作は、ログイン後に可能となります。

「プレゼン職人」を選択

会員情報
Wi-Fi接続用
QRコード発行
Sotaの登録
Sotaの一覧
ライセンスの適用
SotaPhone
プレゼン職人
規約・重要事項

②「プレゼン職人」インストール を選択

ロボコネクト メンバーサイト

ログイン Sotaの使い方 メンバー お問い合わせ

プレゼン職人

- プレゼンテーション機能専用アプリケーション「プレゼン職人」インストールはこちら

「プレゼン職人」インストール

更新履歴

- プレゼンテーション機能に関する取扱説明書・利用マニュアル・Q&Aはこちら

「プレゼン職人」取扱説明書 (簡易版)

「プレゼン職人」取扱説明書 (詳細版)

「プレゼン職人」機能について Q&A

◆スマート光ロボット Sota をお使いの場合

①スマート光ロボットメンバーサイトより「メンバー」>「プレゼン職人」を選択

スマート光ロボット メンバーサイト

ログイン Sotaの使い方 **メンバー** お問い合わせ

マウスカーソルを当てるとサブメニューが開く

会員情報
Wi-Fi接続用
QRコード発行
Sotaの登録
Sotaの一覧
ライセンスの適用
SotaPhone
プレゼン職人
規約・重要事項

スマート光ロボット Sota ご利用開始までの流れ

メンバーログイン

Sotaの箱内に同梱されている案内書に記載されたログインID/パスワードを使ってログインしてください。
Sotaに関する各種操作は、ログイン後に可能となります。

「プレゼン職人」を選択

②「プレゼン職人」インストールを選択

スマート光ロボット メンバーサイト

ログイン Sotaの使い方 メンバー お問い合わせ

プレゼン職人

■プレゼンテーション機能専用アプリケーション「プレゼン職人」インストールはこちら

「プレゼン職人」インストール

更新履歴

■プレゼンテーション機能に関する取扱説明書・利用マニュアル・Q&Aはこちら

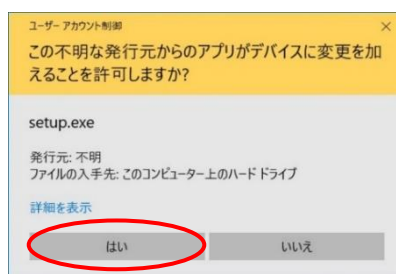
「プレゼン職人」取扱説明書 (簡易版)

「プレゼン職人」取扱説明書 (詳細版)

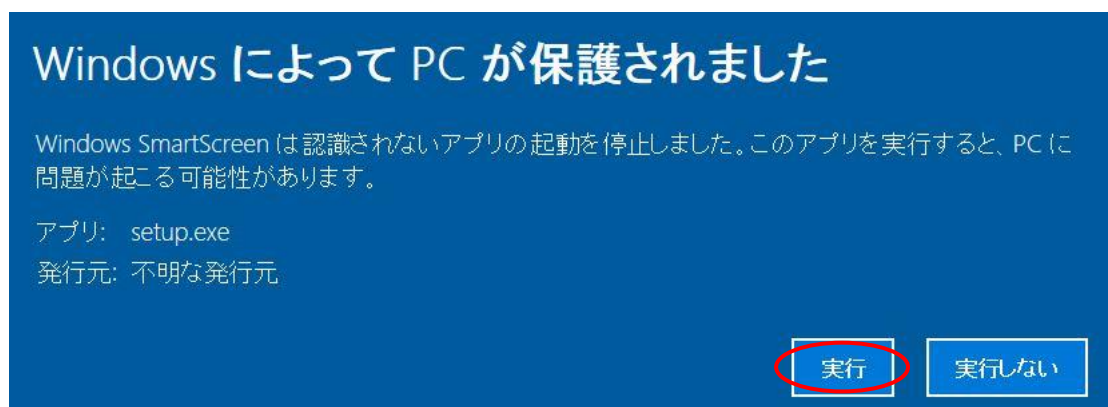
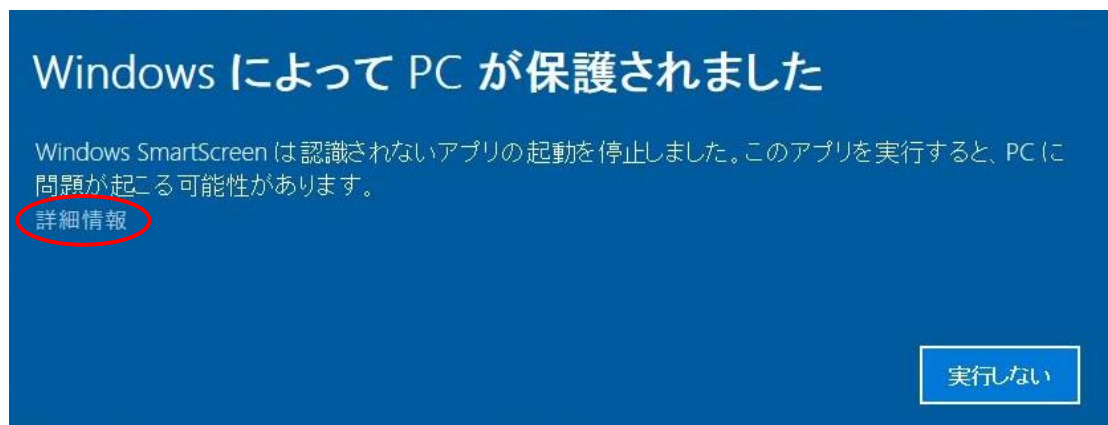
「プレゼン職人」機能について Q&A

2.ダウンロードしたファイル(setup.exe)をダブルクリックしてください。

※ユーザアカウント制御のダイアログが出た場合は、「はい」をクリックしてください。



※ユーザアカウント制御のダイアログの前に、Windows SmartScreen 警告が出た場合は、「詳細情報」→「実行」の順にクリックして、操作を続行してください。



※下記のウィンドウが表示された場合、動作要件を満たした.NET Framework がインストールされていません。インターネットから動作要件を満たすもの(.NET Framework 4.5.2 以上)を導入してください。



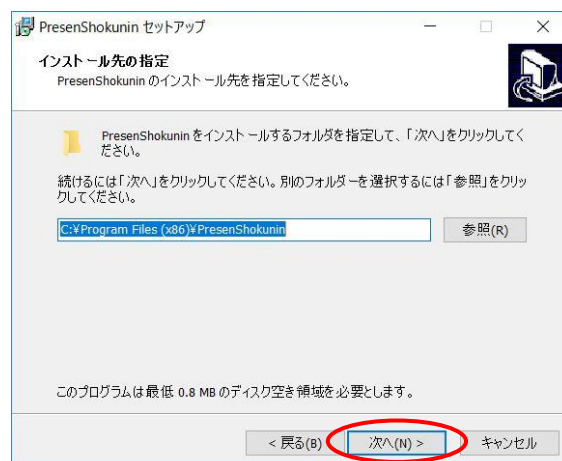
Microsoft.NET Framework のダウンロードページはこちら

[https://msdn.microsoft.com/ja-jp/library/5a4x27ek\(v=vs.110\).aspx](https://msdn.microsoft.com/ja-jp/library/5a4x27ek(v=vs.110).aspx)

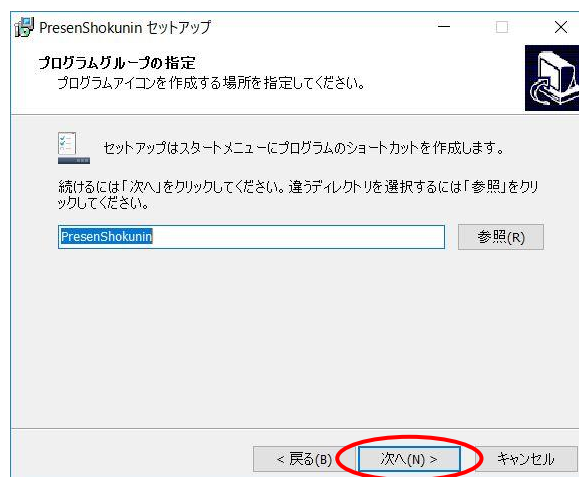
3. 「次へ」をクリックしてください。



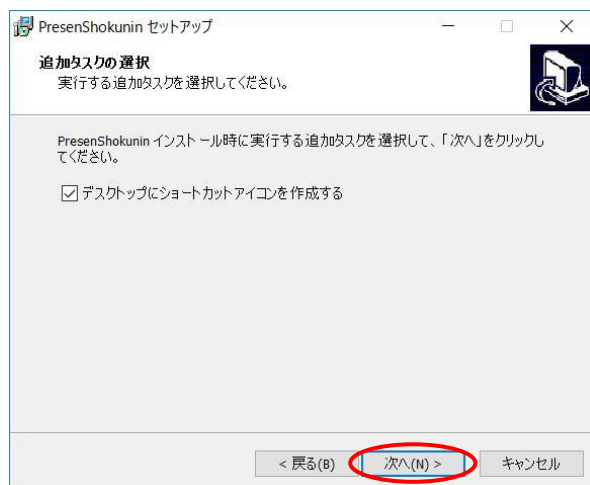
4. インストール先はそのままで「次へ」を押してください。



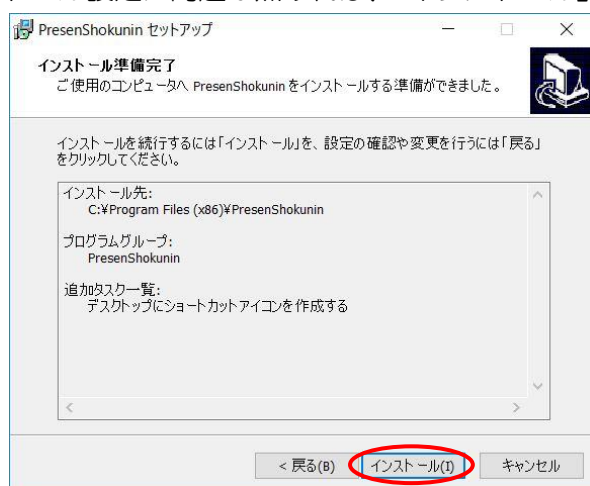
5. ショートカット作成先もそのまま「次へ」を押してください。



6.チェックが入ったまま「次へ」を押してください。



7. ここまでのインストール設定に問題が無ければ、「インストール」を押してください。



8. インストール完了です。「完了」をクリックしてください。

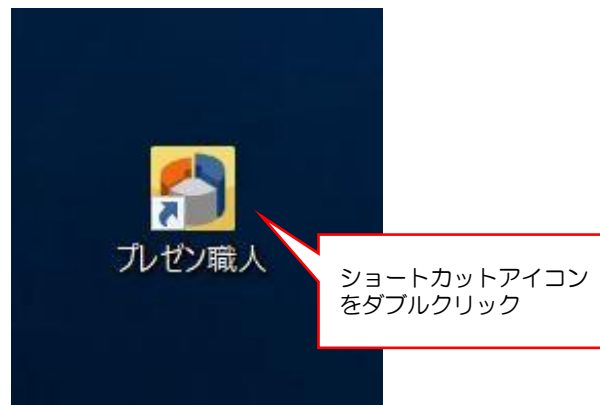


3 ソフトウェアの基本的な使い方

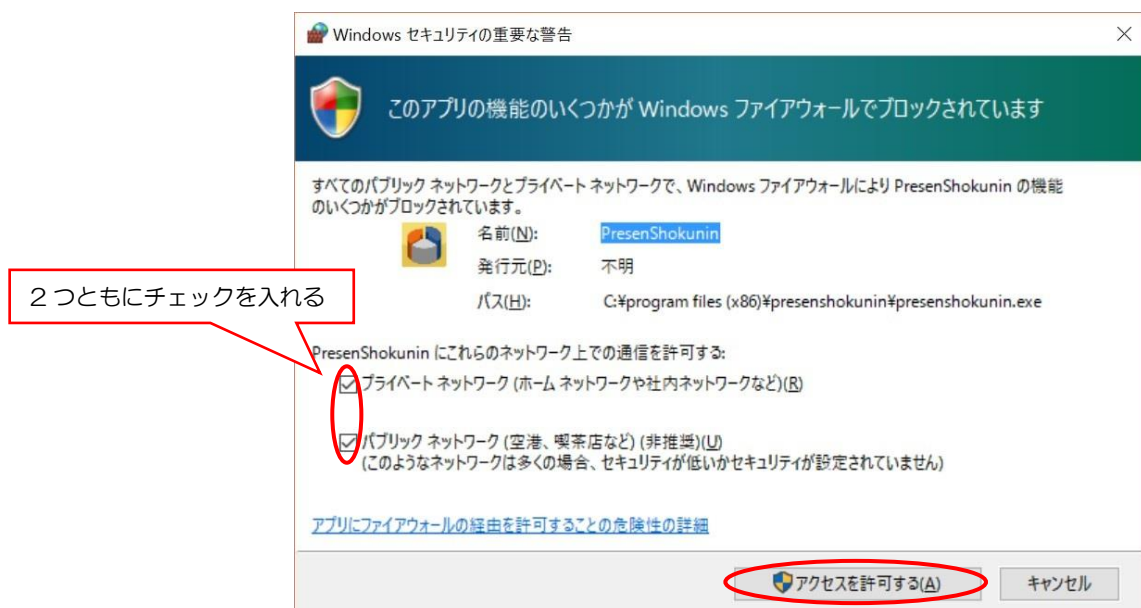
本章では、本ソフトウェアの起動から、スライドショーの実行まで、基本的な操作方法、および設定方法を記載しています。

3-1 ソフトウェアの起動

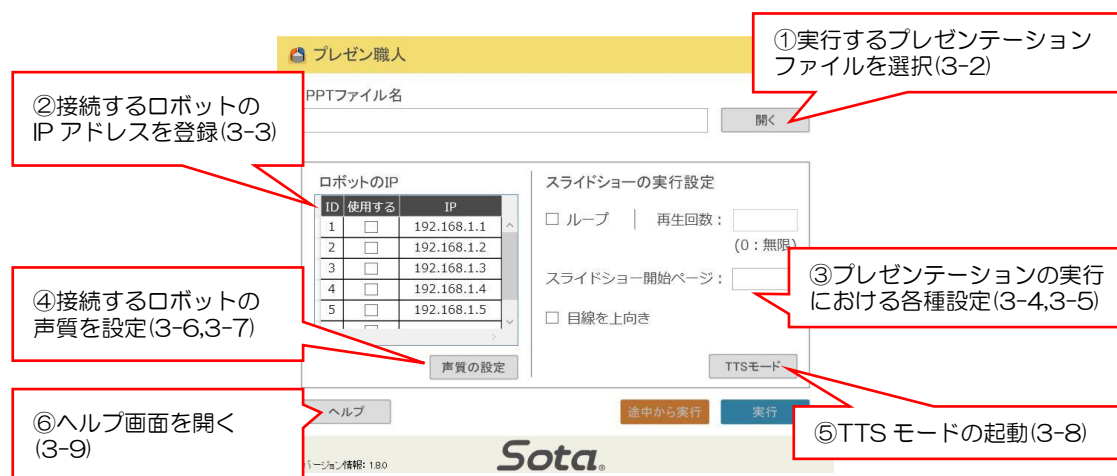
ショートカット「プレゼン職人」をダブルクリックしてソフトを起動してください。起動できない場合「[7章 Q&A](#)」を確認してください。



初回起動時のみ、以下のようなウィンドウが表示される場合があります。ロボットの通信のためにはネットワーク通信が必要になるため、表示されるチェックボックス 2 つともにチェックを入れた状態で「アクセスを許可する」をクリックしてください。誤って 2 つにチェックを入れない場合、[こちら](#)を参考に設定を修正してください。

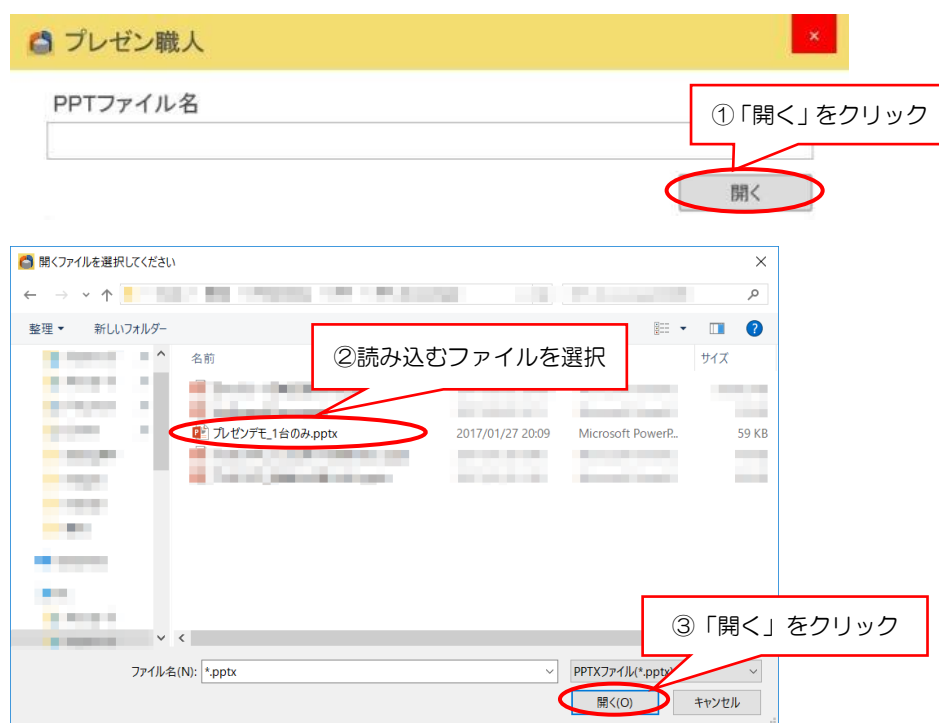


起動すると、以下のウィンドウが表示されます。ウィンドウ内は、下記のように分かれています（画面はv1.8.0 のものです）。



3-2 ファイルの選択

ウィンドウ上部のエリアでは、実行するプレゼンテーションファイルを選択します。「開く」ボタンをクリックして実行したいファイルを選択してください。

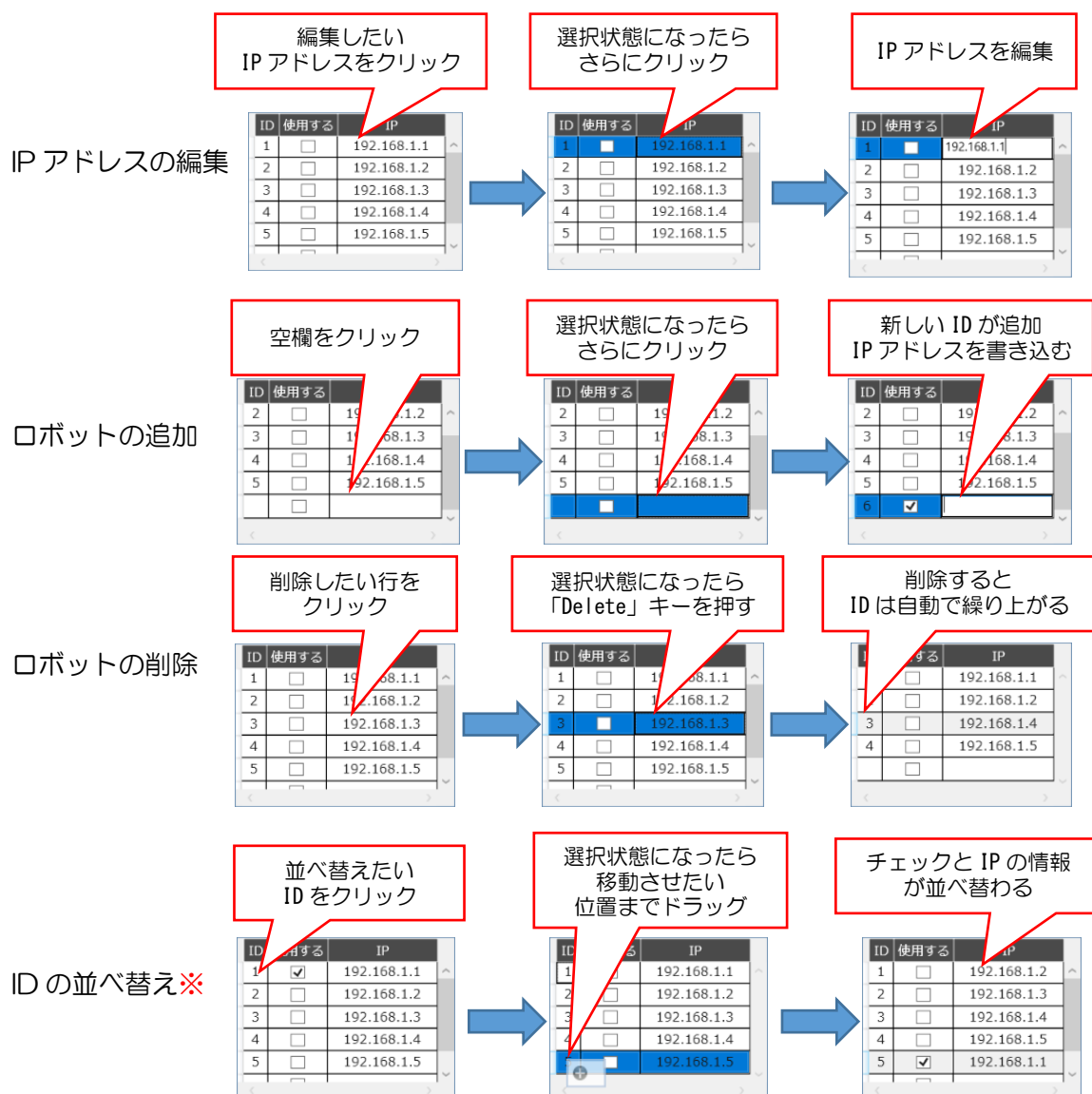


2 回目以降に起動した場合は、前回選択されたプレゼンテーションファイルが自動で選択されます。変更する場合は、新たなプレゼンテーションファイルを選択してください。

3-3 接続先の設定

ウィンドウ中央のエリアで、制御するロボットの接続先設定を行います。ロボットが接続している IP アドレスを入力することで、ロボットを追加します(ロボットの IP アドレスの確認方法は、ロボット本体の取扱説明書、または本説明書 4-1 節「共通操作・手順」を参照してください)。

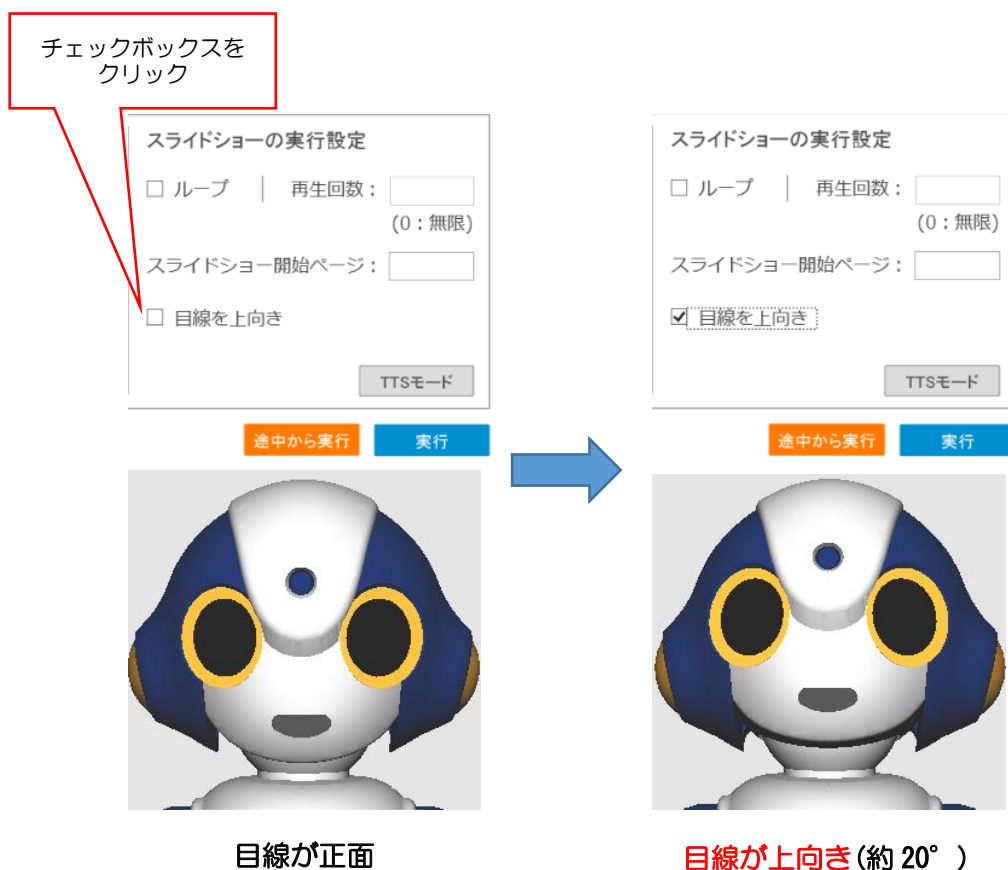
プレゼンテーション実行時には、「使用する」にチェックが入ったロボットを制御できます(同時制御は最大 5 台まで)。登録リストはドラッグ&ドロップで機体 ID の並べ替えができます。



※後述の声質の設定は、各 ID に対して設定されるため、並べ替えはできません。

3-4 ロボットの目線の設定

ウィンドウ下部にあるチェックボックス「目線を上向き」によって、プレゼンテーション実行時のロボットの基準となる目線を設定できます。チェックを入れることで、ロボットの基準目線が上を向くようになります(約 20°)。



本機能は、展示会場や会議室など、聴講者の顔がロボットの目線よりも高くなる場合に使用してください。なお、**本設定はスライドショーの実行前にのみ設定できます。**

3-5 スライドショーの実行

3-5-1 最初から実行

「実行」ボタンをクリックすることで、3-2 で選択したプレゼンテーションファイルのスライドショーをはじめから実行します。

スライドショーの実行設定

☐ ループ | 再生回数:
(0: 無限)

スライドショー開始ページ:

☐ 目線を上向き

TTSモード

途中から実行 **実行**

3-5-2 ループ実行

チェックボックス「ループ」を有効にしている場合、「再生回数」に入力された回数分、スライドショーが繰り返されます。「0」を入力すると、手動でスライドショーを終了するまでループし続けます。**なお、ループ機能は途中からの実行はできず、さらに 2 スライド以上のファイルのみ使用できます。**

チェックボックスをクリック

スライドショーの実行設定

☐ ループ | 再生回数:
(0: 無限)

スライドショー開始ページ:

☐ 目線を上向き

TTSモード

途中から実行 **実行**

ループ回数を指定

スライドショーの実行設定

☒ ループ | 再生回数:
(0: 無限)

スライドショー開始ページ:

☐ 目線を上向き

TTSモード

途中から実行 **実行**

途中からの実行は不可

3-5-3 途中から実行

3-2 で選択したプレゼンテーションファイルのスライドショーを指定したスライドから実行します。「スライドショー開始ページ」に、開始したいスライド番号を入力し、「途中から実行」ボタンをクリックしてください。



3-6 声質の変更

「ロボットの声質を設定する」ボタンをクリックすると、声質設定を行うための画面が表示されます。声質を変更したいIDを選択した後、「声質」「速度」「抑揚」「高さ」の4つの項目について設定を行い「OK」をクリックしてください。

①ウィンドウが表示される

②声質を変更したいIDを選択

③変更内容を設定

④「OK」ボタンをクリック

本設定は、ID に対して紐づけられます。そのため、**接続先ロボットリストの情報を並べ替えても、声質の設定は入れ替わりません**。また、「本体の発話設定を維持する」にチェックを入れると、現在のロボット本体の発話設定を維持したままプレゼンが実行されます。

3-7 発話言語の変更(※オプション機能)

声質設定ウィンドウ上にて、発話言語を設定できます（対応言語は付録5を参照）。なお、日本語以外を設定した場合「声質」の設定は行えませんが、本ソフトウェアのバージョン1.9.0より「速度」「抑揚」「高さ」の3つの項目については設定が可能になります。（設定を日本語以外で確定した場合、設定が行えない項目の値は初期化されます）。



声質設定ウィンドウ以外にも、発話言語の設定はプレゼンテーションファイル内のコマンドでも行えますが、「速度」「抑揚」「高さ」の設定は全言語で共通になります（詳細は5-10節を参照）。

※本機能は「対応言語追加オプション」が適用されたロボットのみご利用頂けます。
（ロボット本体のバージョンが1.15.0以上である必要があります）

3-8 TTS(Text To Speech)モード

本機能は、プレゼンテーションファイルを使用せずに、任意の発話や動作をロボットに行わせることができます。イントネーションの確認や、プレゼンテーション以外の内容でロボットに発話をさせたい場合にご利用ください。なお、**プレゼンテーションの実行中は、TTSモードを起動することはできません。**また、**本機能は ID1～5 までに設定された機体のみ使用可能なため、それ以上のID に関しては適宜 ID の入れ替え操作を実施してください。**

3-8-1 TTSモードの開始

「TTS モード」ボタンをクリックすると、専用の操作ウィンドウが表示されます。

The screenshot shows the TTS mode interface with several callouts:

- ①「TTSモードを開始」ボタンをクリック (Click the "Start TTS mode" button)
- ②操作するロボットの選択 (Selection of the robot to operate)
- ③ロボットの声質の変更 (3-6) (Change the robot's voice quality (3-6))
- ④コマンドの簡易実行 (3-7-2) (Simple execution of the command (3-7-2))
- ⑤コマンドの登録とファンクションキーによる実行 (3-7-3) (Execution of the command by registration and function key (3-7-3))
- ⑥コマンド実行状況を表示 (3-7-4) (Display the command execution status (3-7-4))

The interface includes a "スライドショーの実行設定" (Slide Show Execution Settings) window with options for "ループ" (Loop), "再生回数" (Number of plays), "スライドショー開始ページ" (Slide Show Start Page), and "目線を上向き" (Look up). Below this is a "TTSモード" (TTS mode) window with a "使用中" (In use) status bar. The main window has a "発話テキスト" (Speech text) input field, a "発話+動作" (Speech + Action) button, and a "実行" (Execute) button. The "実行コマンド一覧" (Execution command list) table shows the status of various commands.

状態	発話	pose	SE	制御

3-8-2 コマンドの簡易実行

TTS モードウィンドウの左側でコマンドの簡易実行ができます。発話文のイントネーションや、モーションとの組み合わせ動作の確認が簡単に行えます。動作方法は「発話+動作」「発話のみ」「動作のみ」から選んで実行できます。また、効果音を選択すると、発話後に指定の効果音を再生します。短い間隔で連続してコマンドを送信した場合、「ID▲のロボットはビジー状態です。」とエラーになることがあります（詳細は 3-7-4 節を参照）。

①発話文を入力(200 文字まで)※

発話テキスト
ここに発話内容を書きます

②モーションを選択(詳細は付録 1、2 を参照)

free 発話+動作 (SEなし) 実行

③実行したい動作方法を選択

④付加したい効果音を選択

※TTS モードでの発話文入力欄では、プレゼンテーション実行時に使用できる各種制御コマンド (next, stop, // など 詳細は付録 3 参照) は使用できません。

※効果音を利用する場合は、ロボットのバージョンを 1.31.0 以上にアップデートする必要があります。

3-8-3 コマンドの登録・ファンクションキーによる実行

TTS モードウィンドウの右側でコマンドの登録ができます。実行は PC のファンクションキー(F1～F12)を使用します。登録内容はロボットの ID 単位で保存されます。

ファンクションキー	発話文	モーション	動作方法	効果音
F1		top_righthand	動作のみ	(SEなし)
F2		free	発話+動作	(SEなし)
F3		free	発話+動作	(SEなし)
F4		free	発話+動作	(SEなし)

①発話文を入力(200 文字まで)

②モーションを選択

③実行したい動作方法を選択

④付加したい効果音を選択

3-8-4 コマンドの実行状況

TTS モードウィンドウの左下では、コマンドの実行状況が表示されます。コマンドの実行は、1 つまで待機できます。処理の完了前に 2 つ以上のコマンドを送信した場合、「コマンド通信エラー」ウィンドウが表示され、コマンドの送信は行われません。

実行コマンド一覧

状態	発話	pose	SE	制御
実行中	テスト	free	chime	発話+動作
待機	テスト	free	chime	発話+動作



3-9 ヘルプの確認

本機能では、本ソフトウェアを使用するために必要な操作について、手順に沿って情報を確認できます。ご利用中にうまくロボットが動かない場合は、はじめにこのウィンドウの内容を確認してください。操作に関する Q&A の詳細は [7.Q&A](#) にまとめています。

ヘルプ

見出しをクリックして項目ごとに関閉可能

はじめに必ずお読みください

お使いのロボットの種類によって設定に必要なWebサイトのアクセス先が異なるため、必ず事前にロボットの外箱側面に貼り付けられているバーコードシールより、機種を確認してください。

「プレゼンSota」と書かれている場合：

…プレゼンSota(販売元：Vstone)

[Sota\(法人向け\)](#)

「VS-ST001-OO」と書かれている場合：

…ロボコネクトSota(販売元 NTT東日本 様)

[ロボコネクトメンバーサイト](#)

「Sota コミュニケーション 〇年パック」または「Sota 介護レク 〇年パック」と書かれている場合：

…スマート光ロボットSota(販売元 NTT西日本 様)

[スマート光ロボットメンバーサイト](#)

1.ロボットを使用中のPCと同じネットワークに接続

2.ロボットのIPアドレスを確認

3.実行するプレゼンテーションファイルを確認

4 利用シーン別操作方法

本章では、実際にロボットによるプレゼンテーションを行うまでの操作の流れを、チュートリアル形式で記載しています。

4-1 共通操作・手順

【ロボットの操作】

1. ロボット本体の起動

背面の端子に AC アダプターを接続した後、電源ボタン(背面の丸いボタン)を約 1 秒間押して、本体を起動します。 ボタンの LED が緑色に光った後、システムが起動すると「おはよう」と発話します。



2. ネットワークへの接続(初回または新規接続時のみ)

ロボット本体をネットワークに接続します。この設定は、一度行えば接続情報が内部に記録されるため、以降同じネットワークに繋ぐ場合は再起動の度に設定する必要はありません。具体的な設定方法については、ロボット本体の取扱説明書をご確認ください。

3. IP アドレスの確認

「△」と「▽」ボタンを 3 秒間程度同時押して、設定モードに入ります。



「△」ボタンを1回押して「IP アドレス」と発話することを確認し、○ボタンを押して実行します。「IP アドレス」機能が実行されると、現在ロボットが接続しているIP アドレスを一桁ずつ発話します。ネットワークへの接続が出来ていない場合は「ネットワークに繋がってないよ」と発話します。

【例】(192.168.10.205 にロボットが接続している時)

「いち、きゅう、に。 いち、ろく、はち。 いち、ゼロ。 に、ゼロ、ご。」と発話します

4. 「プレゼン職人」の待ち受け状態を確認

プレゼン職人の待ち受け状態は、使用するロボットによって異なります。

◆プレゼン Sota をお使いの場合

○待ち受け可能な状態

- ・起動後、「プレゼン Sota の待ち受けを開始するよ」と発話した後

×待ち受け不可能な状態

- ・設定モードに入っている場合
…設定モードを終了し、待ち受けが始まるまでお待ちください
- ・動作テスト・アップデート等設定モード内の機能を実施している場合
…機能が終了し、待ち受けが始まるまでお待ちください

◆ロボコネクト版 Sota またはスマート光ロボット Sota をお使いの場合

○待ち受け可能な状態

- ・起動後、各種登録を済ませて音声対話ができる状態
(目が青色のスリープ状態でも可能)

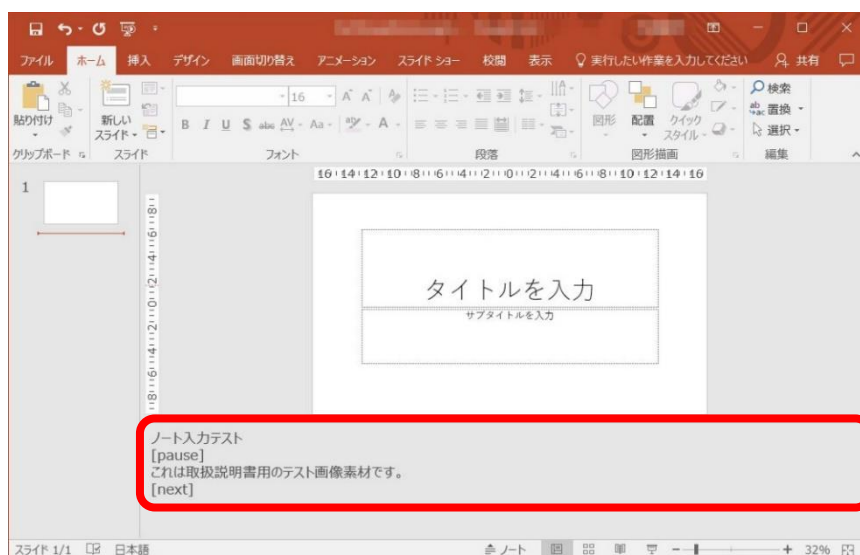
×待ち受け不可能な状態

- ・設定モードに入っている場合
…設定モードを終了し、対話機能が始まるまでお待ちください
- ・動作テスト・アップデート等設定モード内の機能を実施している場合
…機能が終了し、対話機能が始まるまでお待ちください
- ・初回起動時のユーザ登録・クラウドライセンス登録等が未完了の場合
…各種登録を完了し、対話機能を起動できるようにしてください
- ・遠隔対話機能(SotaPhone)、介護レク機能(Sota レク)を利用中の場合
…実行中の機能を終了し、対話機能が始まるまでお待ちください。
各機能の終了方法は、対応する取扱説明書をご確認ください。

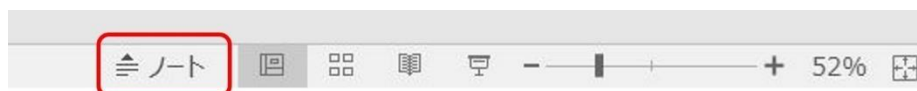
【PC の操作】

1. 実行するプレゼンテーションファイルの作成

本ソフトウェアでは、PowerPoint プレゼンテーションファイル(.pptx)内の「ノート(下図赤枠部)※」に専用の制御コマンドを入力することで、ロボットのポーズや、スライドショーの進行を制御します。コマンドの詳細については、5章に記載しています。



※ノートが画面に無い場合は、画面右下の「ノート」をクリックすると表示されます。
(画像は PowerPoint2016 のものです。)



2. 本ソフトウェアの起動・各種設定

本説明書の3章に従って、本ソフトウェアの起動、及び各種設定(実行するプレゼンテーションファイルの選択、ロボットの登録・選択など)を行います。

3. 本ソフトウェアからスライドショーを実行

ロボット側が対話機能(待ち受けをしている状態)実行中に、本ソフトウェアからスライドショーを実行します。待ち受けアプリが起動していない場合(例：ロボットが設定モードになっている)や、接続先の設定に誤りがあるとエラーが発生するため、実行できません。

4-2 ロボット 1 台によるプレゼン

本節から、実際のプレゼンテーションファイルを確認・作成しながら、シチュエーション別の各種設定方法などについて記載しています。はじめに「ロボット 1 台の制御」を例に説明をします。

なお、以降のサンプルスライドは、文字を見やすくするため、ノートに入力している内容と同じ内容をスライドにも記載しています。

【制御時のポイント】

ロボット 1 台のみを制御する場合、基本的なコマンドだけで簡単にロボット 1 台のみによるプレゼンテーションの自動実行ができます。要点は以下になります。

- ・ロボットに発話させる …テキストの記述
- ・スライドを進める …[next] コマンドの使用
- ・ロボットを動かす …[pose] コマンド (追加で motion コマンド) の使用
- ・スライド進行を一時停止 …[stop] コマンドの使用

【プレゼンテーションファイルの作成】

以降の説明に使用するサンプルのプレゼンテーションファイルは、下記 Web サイトより無料でダウンロードできます。

https://sota.vstone.co.jp/home/presentation_sota/templates/

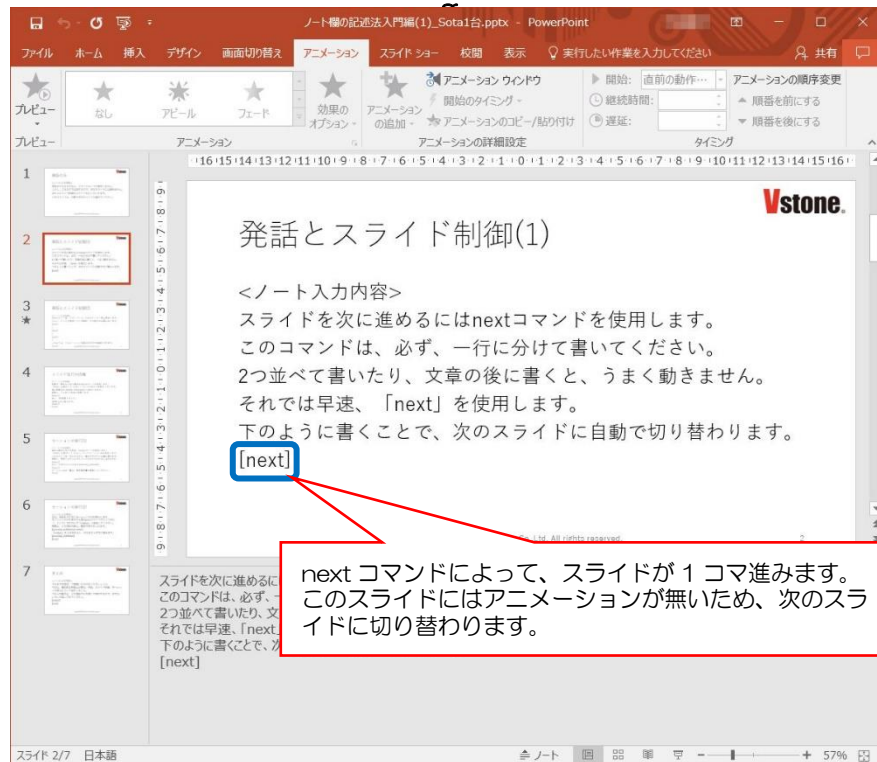
①発話のみ

The screenshot shows a PowerPoint presentation in the 'Animations' pane. The slide title is '発話のみ' (Speech Only). The main content area contains the following text:

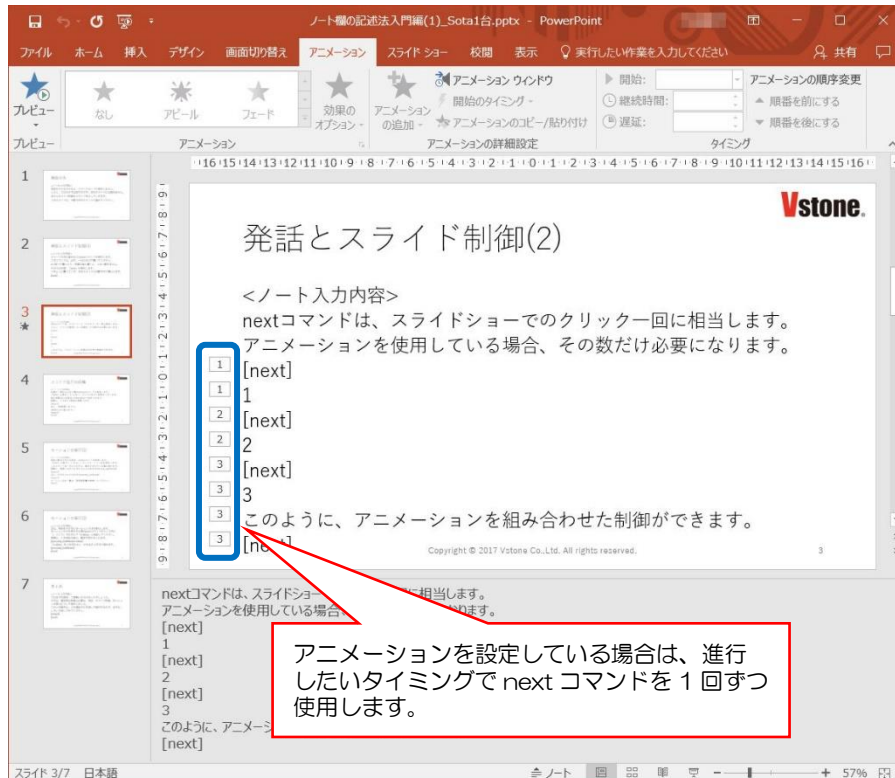
<ノート入力内容>
発話をさせるだけなら、コマンドは一つも使用しません。
しかし、これだけでは話すだけで、次のスライドには進めません。
次からスライド制御のコマンドを足していきます。
このスライドは、手動で次のスライドに進めてください。

A blue dashed box highlights the text content. A red box at the bottom right contains the text: 'ロボットは、ノートに入力された文章を発話します。' (The robot speaks the text entered in the notes).

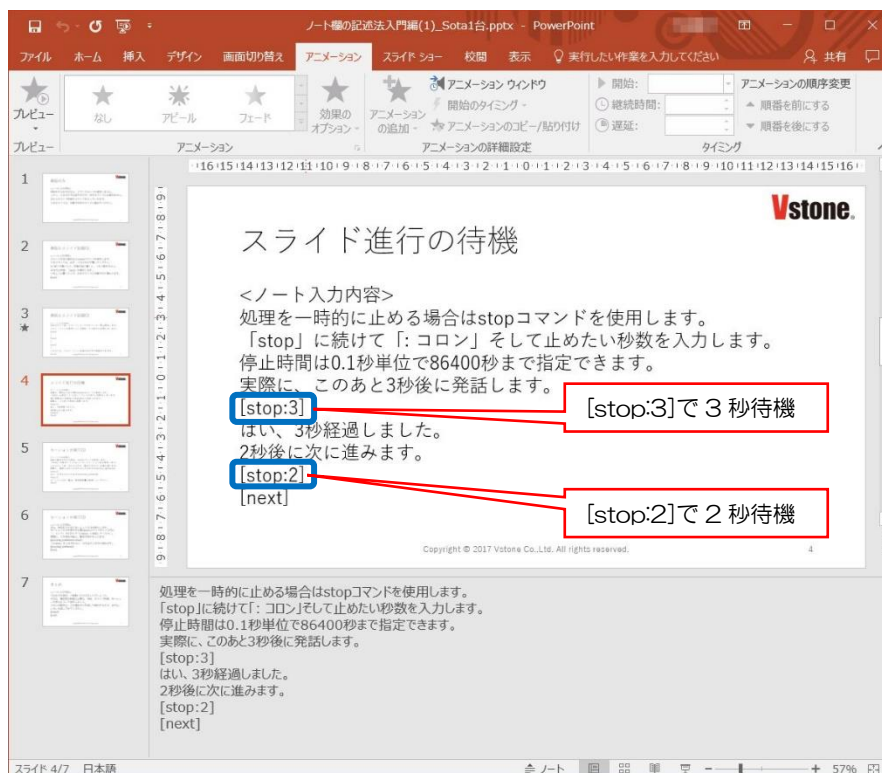
②発話とスライド制御(1)



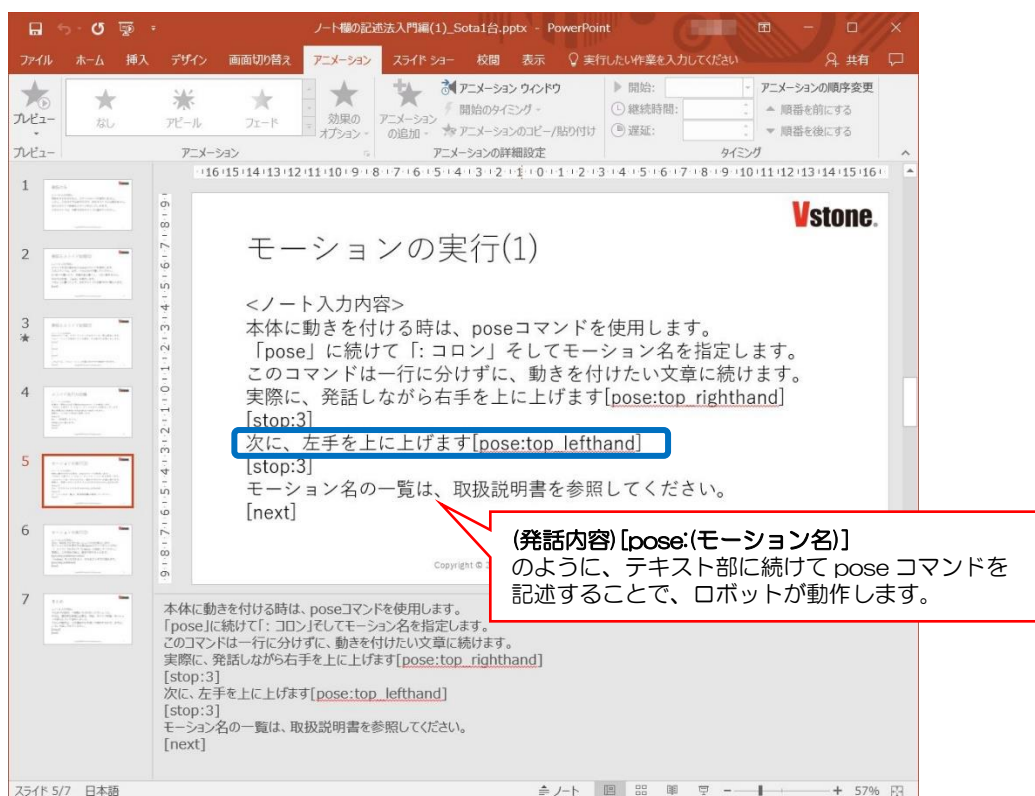
③発話とスライド制御(2)



④スライド進行の待機



⑤モーシヨンの実行(1)



⑥モーションの実行(2)

ノート欄の記述法入門編(1)_Sota1台.pptx - PowerPoint

ファイル ホーム 挿入 デザイン 画面切り替え アニメーション スライドショー 校閲 表示 実行したい作業を入力してください 共有

アニメーション ウィンドウ

アニメーションの追加 アニメーションのコピー/貼り付け アニメーションの詳細設定

開始のタイミング 開始: 継続時間: 遅延: アニメーションの順序変更 順番を前にする 順番を後にする

アニメーション

16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16

1 2 3 4 5 6 7

モーションの実行(2)

<ノート入力内容>
次は、発話をさせずにモーションだけを実行します。
モーションだけを実行する場合poseコマンドのカッコ内に「カンマ」で区切って「motion」と追記してください。
実際に、この発話の後に、無言で両手を上げます。
[pose:top_bothhand,motion]
「motion」を入れ忘れると、何も起こらず次に進みます。
[pose:top_bothhand]
[next]

Copyright ©

次は、発話をさせずにモーションだけを実行します。
モーションだけを実行する場合poseコマンドのカッコ内に「カンマ」で区切って「motion」と追記してください。
実際に、この発話の後に、無言で両手を上げます。
[pose:top_bothhand,motion]
「motion」を入れ忘れると、何も起こらず次に進みます。
[pose:top_bothhand]
[next]

Copyright © 2017 Vstone Co., Ltd. All rights reserved.

スライド 6/7 日本語

57%

[pose:(モーション名),motion]
のように、pose コマンドの中でコンマ(,) 区切りで motion コマンドを併記することで、ロボットは動作のみを行います。

⑦まとめ

ノート欄の記述法入門編(1)_Sota1台.pptx - PowerPoint

ファイル ホーム 挿入 デザイン 画面切り替え アニメーション スライドショー 校閲 表示 実行したい作業を入力してください 共有

アニメーション ウィンドウ

アニメーションの追加 アニメーションのコピー/貼り付け アニメーションの詳細設定

開始のタイミング 開始: 継続時間: 遅延: アニメーションの順序変更 順番を前にする 順番を後にする

アニメーション

16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16

1 2 3 4 5 6 7

まとめ

<ノート入力内容>
これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
今回は、基本的な制御に必要な、発話、スライド制御、モーションの実行について説明しました。
これらの操作は、どの場面でも共通して使用するので、まずは、いろいろ試してみてください。
[stop:3]
[next]

Copyright © 2017 Vstone Co., Ltd. All rights reserved.

これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
今回は、基本的な制御に必要な、発話、スライド制御、モーションの実行について説明しました。
これらの操作は、どの場面でも共通して使用するので、まずは、いろいろ試してみてください。
[stop:3]
[next]

スライド 7/7 日本語

57%

4-3 ロボット複数台によるプレゼン

ロボットを複数台利用することで、発表の中でロボット同士に会話をさせるなどして、プレゼンテーションの表現の幅を大きく広がられます。

複数台制御の場合でも、基本的な操作は 1 台のみの場合と比べて大きな変化はありません。本例では、2 台のロボットを同時に使用する場合について説明します。

【制御時のポイント】

一度に複数台のロボットを制御する場合、1 台のみを制御するときとは異なり、以下のような点について設定が必要になります。

- ・制御するロボットを指定する …id コマンドの使用
- ・ロボットがコマンドを実行するタイミングを調整する…nowait コマンドの使用

以下では単純な設定方法だけでなく、設定時の注意についても記載しています。

【プレゼンテーションファイルの作成】

①制御対象の指定

制御対象の指定

<ノート入力内容>
一度の発表に複数のロボットを使用する場合、idコマンドを使用します。
コマンド名に続けて「: コロン」そして対象の番号を入力します。
このように書くと、IDが2番のロボットが発話します。[id:2]
idを指定しない場合、一番番号の小さい機体が動きます。
「, カンマ」で区切ってposeコマンドと合わせて使用できます。
実際には、このように書きます。[id:2,pose:top_righthand]
[next]

(発話文)[id:番号]
のように文章に続けて id を指定することで、動かすロボットを指定します。
id を指定しなかった場合は最も id 番号の小さいロボットが選ばれます。

pose コマンドとの併用もできます。

②コマンドの同期(1)

コマンドの同期(1)

<ノート入力内容>
 通常、コマンドは1つ前の動作終了を待ってから実行されます。
 よろしくね[id:1]
 よろしくね[id:2]
 2つのコマンドを同時に行う場合、nowaitを使用します。
 これにより、入力されたコマンドの終了を待たずに次に進みます。
 よろしくね[id:1,nowait]
 よろしくね[id:2]
 [next]

通常、コマンドは1つ前の動作終了を待ってから実行されます。
 よろしくね[id:1]
 よろしくね[id:2]
 2つのコマンドを同時に行う場合、nowaitを使用します。
 これにより、入力されたコマンドの終了を待たずに次に進みます。
 よろしくね[id:1,nowait]
 よろしくね[id:2]
 [next]

nowait コマンドを使用することで、「よろしくね[id:1]」の処理が終了するのを待たずに、次のコマンド「よろしくね[id:2]」を実行します。

③コマンドの同期(2)

コマンドの同期(2)

<ノート入力内容>
 nowaitを使った発話の同期には、注意点ががあります。
 それは「一度発話した内容でない」と動作がずれやすい点です。
 発話機能は、基本的に音声合成クラウドを利用します。
 合成後、一度発話した内容は、本体内部に一時的に保存されます。
 保存された音声データを「キャッシュファイル」と呼びます。
 本体はおよそ10分間のキャッシュファイルを保持可能です。
 容量を超えた分は、古いものから順に削除されます。
 次のページで、実際にやってみます。
 [next]

nowaitを使った発話の同期には、注意点ががあります。
 それは「一度発話した内容でない」と動作がずれやすい点です。
 発話機能は、基本的に音声合成クラウドを利用します。
 合成後、一度発話した内容は、本体内部に一時的に保存されます。
 保存された音声データを「キャッシュファイル」と呼びます。
 本体はおよそ10分間のキャッシュファイルを保持可能です。
 容量を超えた分は、古いものから順に削除されます。
 次のページで、実際にやってみます。
 [next]

nowait コマンドを使用して、複数同時に発話させようとする際の注意点をまとめています。
 6-2 でも同様の注意事項をまとめています。

④コマンドの同期(3)

ノート欄の記述法入門編(2)_Sota2台.pptx - PowerPoint

ファイル ホーム 挿入 デザイン 画面切り替え アニメーション スライドショー 校閲 表示 実行したい作業を入力してください 共有

アニメーション ウィンドウ
アニメーションの開始のタイミング
アニメーションの追加
アニメーションのコピー/貼り付け
アニメーションの詳細設定
アニメーションの順序変更
開始: 継続時間: 遅延: 順番を前にする 順番を後にする

16:15:14:13:12:11:10:9:8:7:6:5:4:3:2:1:0:1:2:3:4:5:6:7:8:9:10:11:12:13:14:15:16

1
2
3
4
5

コマンドの同期(3)

<ノート入力内容>
実際に、発話したことのない文章で同期を試します。
コマンドの同期テスト[id:1,nowait]
コマンドの同期テスト[id:2]
これで、発話のタイミングにズレがあることが確認できました。
次に同じ発話内容で同期を試します。
コマンドの同期テスト[id:1,nowait]
コマンドの同期テスト[id:2]
同時に発話したことが確認できましたか？
[next]

実際に、発話したことのない文章で同期を試します。
コマンドの同期テスト[id:1,nowait]
コマンドの同期テスト[id:2]
これで、発話のタイミングにズレがあることが確認できました。
次に同じ発話内容で同期を試します。
コマンドの同期テスト[id:1,nowait]
コマンドの同期テスト[id:2]
同時に発話したことが確認できましたか？
[next]

ひとつ前のスライドによる注意事項の説明を、実際の動作で例示しています。
このスライドは一度実行されてしまうと、以降はそのキャッシュファイルが消えるまで再現できなくなります。

Copyright © 2017 Vstone.

スライド 4/5 日本語

⑤まとめ

ノート欄の記述法入門編(2)_Sota2台.pptx - PowerPoint

ファイル ホーム 挿入 デザイン 画面切り替え アニメーション スライドショー 校閲 表示 実行したい作業を入力してください 共有

アニメーション ウィンドウ
アニメーションの開始のタイミング
アニメーションの追加
アニメーションのコピー/貼り付け
アニメーションの詳細設定
アニメーションの順序変更
開始: 継続時間: 遅延: 順番を前にする 順番を後にする

16:15:14:13:12:11:10:9:8:7:6:5:4:3:2:1:0:1:2:3:4:5:6:7:8:9:10:11:12:13:14:15:16

1
2
3
4
5

まとめ

<ノート入力内容>
これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
今回は、複数台の制御に必要な、IDの指定、nowaitによるコマンドの同期について説明しました。
nowaitコマンドは、使い方次第では1台のみの発表でも効果を発揮するコマンドですが、少し難しい使い方になるので、入門編では省略しています。
また、同期のズレはインターネット環境や設定した声質によっても起こることがあります、予めご了承ください。
[stop:3]
[next]

これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
今回は、複数台の制御に必要な、IDの指定、nowaitによるコマンドの同期について説明しました。
このコマンドは、使い方次第では1台のみの発表でも効果を発揮するコマンドですが、少し難しい使い方になるので、入門編では省略しています。
また、同期のズレはインターネット環境や設定した声質によっても起こることがあります、予めご了承ください。
[stop:3]
[next]

Copyright © 2017 Vstone Co., Ltd. All rights reserved.

スライド 5/5 日本語

4-4 ロボットと人との掛け合いによるプレゼン

ここまでは、ロボットのみによるプレゼンテーションを想定していましたが、本例では、ロボットと人の掛け合いについて説明します。ロボットを助手的な位置につけることで、ロボットのみによる発表とは異なる新たな表現ができます。

【制御時のポイント】

人とロボットが掛け合いを行う場合、ロボットのみによる全自動実行とは異なり、以下のような点について設定が必要になります。

- 人の合図があるまでコマンドの実行を待機する … pause コマンドの使用
- 「ノート」をロボットの制御以外の用途で使用する … //(コメントアウト) の使用

【プレゼンテーションファイルの作成】

①入力があるまで待機

入力があるまで待機

<ノート入力内容>
人との掛け合いをする場合、人の合図があるまでロボットの動作を待機させたい場合があるかと思われます。
その場合、pauseコマンドを使用してください。
このコマンドは、人がPCを操作してスライドを進行するまで、コマンドの実行を待機します。
注意としては、アニメーションの設定が必要な点です。
次のスライドから、実際に試してみましょう。
[next]

人との掛け合いをする場合、人の合図があるまでロボット...
その場合、pauseコマンドを使用してください。
このコマンドは、人がPCを操作してスライドを進行するまで...
注意としては、アニメーションの設定が必要な点です。
次のスライドから、実際に試してみましょう。
[next]

pause コマンドを使用することで
stop コマンドのように指定した時間に縛られずに
自由なタイミングでコマンド実行を再開できます

しかし、スライドの途中で使用する際には、
アニメーションの設定が必要になります。

②入力があるまで待機(2)

入力があるまで待機(2)

<ノート入力内容>
このスライドには、アニメーションが設定されていません。
そのため、左クリックなどのスライド進行操作を行うと、次のページに切り替わってしまいます。
この発話が終わった後、実際にスライドを進めて、pauseコマンドを解除してください。
[pause]
スライドが切り替わってしまいました。
しかし、ロボットは切り替わり前のスライドの最後まで、コマンド自体は実行してしまいます。
nextコマンドが入っていると、全体の進行がズレる可能性があります。

このスライドには、アニメーションが設定されていません。
そのため、左クリックなどのスライド進行操作を行うと、次のページに切り替わってしまいます。
この発話が終わった後、実際にスライドを進めて、pauseコマンドを解除してください。
[pause]
スライドが切り替わってしまいました。
しかし、ロボットは切り替わり前のスライドの最後まで、nextコマンドが入っていると、全体の進行がズレる可能性があります。

アニメーションの設定がないスライドで pause コマンドを解除すると、次のスライドに切り替わります。
(スライドの進行 = ページ切り替えになるため)

スライドは次に切り替わりますが、動作としては前のページのコマンド(青枠部)を全て実行した後、次のスライドのコマンドを実行します。

③入力があるまで待機(3)

入力があるまで待機(3)

<ノート入力内容>
このように、アニメーションの設定がなければ内容がズレます。
次は、正しい例として、アニメーション設定がある状態でpauseコマンドを使用してみます。
この発話の後、スライドを進行してください。
[pause]
このように、アニメーションを設定することで、スライドが切り替わらずに期待通りの動作が行えます。
[next]

このように、アニメーションを設定することで、スライドが切り替わらずに期待通りの動作が行えます。
次は、正しい例として、アニメーション設定がある状態で pause コマンドを使用してみます。
この発話の後、スライドを進行してください。
[pause]
このように、アニメーションを設定することで、スライドが切り替わらずに期待通りの動作が行えます。
[next]

アニメーションの設定があれば、pose コマンドの解除時に実行されるため、スライドは切り替わりません。

④発話をさせない文章

発話をさせない文章

<ノート入力内容>
 通常、PowerPointのノート機能は、発表時に人が確認するための原稿として使用されていると思われます。
 しかし、プレゼン職人を使用してロボットを制御する際に、文章をそのまま書いてしまうと、ロボットが発話してしまいます。
 発話をさせたくない場合、コメントアウト機能を使用します。
 行のはじめに「//」(半角スラッシュを2つ)書いてください。
 //実際に、このように記載すれば、ロボットは発話しません。
 組み合わせることで、ロボットの制御とメモの両立ができます。
 [next]

通常、PowerPointのノート機能は、発表時に人が確認する。しかし、プレゼン職人を使用してロボットを制御する際に、文章発話をさせたくない場合、コメントアウト機能を使用します。行のはじめに「//」(半角スラッシュを2つ)書いてください。//実際に、このように記載すれば、ロボットは発話しません。組み合わせることで、ロボットの制御とメモの両立ができます。[next]

文頭に「//」(半角スラッシュ2つ)を記述するとロボットはその文章を無視するようになります。

「ノート」に原稿文を書くなど、本来のメモ書きとして使用する際に効果を発揮します。

⑤まとめ

まとめ

<ノート入力内容>
 これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
 今回は、人との掛け合いに便利な、pauseコマンドによる待機、コメントアウトによるメモの書き方について説明しました。
 pauseコマンドの解除は人による操作が必要ですが、コメントアウトは、人のための原稿に限らず、メモとしても便利です。
 是非ご活用ください。
 [stop:3]
 [next]

これまでの説明、ご理解いただけましたでしょうか。
 今回は、人との掛け合いに便利な、pauseコマンドによる待機、コメントアウトによるメモの書き方について説明しました。
 pauseコマンドの解除は人による操作が必要ですが、コメントアウトは、人のための原稿に限らず、メモとしても便利です。
 是非ご活用ください。
 [stop:3]
 [next]

5 制御コマンドについて

本章では、本ソフトウェアの制御コマンドについて、個別に説明します。実際の利用シーンに応じた具体的な用例は、4 章をご確認ください。

5-1 発話

ノート欄の表記は、ロボットに発話させる文章を示す「**テキスト部**」と、ロボットの動きの指定やプレゼンの進行待ち時間などを示す「**コマンド部**」に大きく分かります。**コマンド部は、必ず半角の大カッコ ([,]) で括った中に記述し、それ以外に記述された内容は（後述のコメントアウトコマンドを除き）必ず「テキスト部」とみなしてロボットの発話に使用されます。**そのため**ロボットの発話用のテキストに半角の大カッコ ([,]) は使用しないでください。**また、**一度の発話が 30 秒以内に収まるように文章を分けてください。**

【例】（発話文の記述に注意）

正しい入力例

＜ノート入力内容＞

そこで「商品 A」を使います。

＜ロボットの動作＞

「そこで、商品 A を使います」と発話

誤った入力例

＜ノート入力内容＞

そこで[商品 A]を使います。

＜ロボットの動作＞

「そこで」までは発話するが、**大カッコから先の文字を発話しない**

コマンド部の書き方は、コマンド名单体を記述する場合と、コマンドに対するパラメータを記述場合があります。コマンドやパラメータは、半角英数字で記述し、アルファベットの大文字・小文字も合わせてください。

パラメータを含むコマンドの場合、パラメータとコマンドを、半角のコロン (:) で区切ります。また、一つのコマンド部の中に、複数のコマンドを併記する場合もあり、その場合はコマンド・パラメータをひとまとまりとして、それぞれ半角のコンマ (,) で区切ります。

- ・コマンドのみ記述する例： [next] / [pause] など
- ・パラメータを含むコマンド例： [pose:nod] / [stop:3.0] など
- ・複数のコマンドを併記する例： [id:2,pose:happy,nowait] など

コマンドごとに、パラメータの有無や、併記するコマンドが決まっており、使用するコマンドに適した書き方をしなければ正しくロボットやスライドショーが実行されません。次の項目よりコマンドの種類に応じて具体的な書き方を説明しています。コマンドごとの正しい書き方・使い方をご確認ください。

5-2 pose : モーションの実行

ロボットの発話に、モーション（動き）を割り当てる場合、テキスト部に続けてコマンド部で pose コマンドを使用します。pose コマンドには、パラメータとして動作の名前（種類）を一つ記述します。各動作の名前は付録の「モーション一覧」をご確認ください。

【例】（発話とモーションの実行）

正しい入力例

<ノート入力内容>

ありがとうございました[pose:thank]

<ロボットの動作>

「ありがとうございました」と
発話しながらうなづく
（[pose:thank]でうなづく動作）

誤った入力例

<ノート入力内容>

ありがとうございました
[pose:thank]

<ロボットの動作>

「ありがとうございました」と発話するが、文章が改行されているため**ロボットは動かない**

pose コマンドは後述の[motion] や[id]、[nowait]コマンドを併記することで、制御対象や発話の同期待ち、発話を伴わない動作などを設定できます。

【例】（モーション「free」の実行）

<ノート入力内容>

みなさん、こんにちは [pose:free]
それでは、〇〇についての発表を始めます。宜しくお願ひ致します。 [pose:free]

<ロボットの動作>

各発話内容の長さに合わせて、ランダムにモーションを実行する。

モーション「free」は、他のモーションと異なり、**任意の長さの発話文**に対し、その長さに合わせて自動的に専用の動作をランダムに実行します。発話文が長すぎる(数百文字)と、動作が発話よりも長くなる可能性があります。

5-3 id : 制御対象の設定

複数のロボットを使用する場合、id コマンドで指示を与えるロボットを選ぶことができます。id コマンドは、テキスト部に続けて単体で記述するか、pose コマンドにコンマ(,)区切りで併記します。例えば ID2 のロボットに発話・動作させる場合は、「こんにちは [id:2,pose:nod]」のように、コマンド部に id コマンドとロボットの ID を併記します (id の番号は 3-3 節で指定した IP アドレスの機体に対応します)。また、複数機体を利用する際に id を省略した場合、「使用する」に設定した中で最も番号の小さい id が自動的に指定されます。

【例】 (id2 : 192.168.1.2 / id3 : 192.168.1.3 の 2 台を制御するとき)

ID による対象の指定

<ノート入力内容>

こんにちは[id:3,pose:happy]

<ロボットの動作>

id3(192.168.1.3)の機体が
「こんにちは」と発話しながら
モーション(happy)を実行

ID の省略

<ノート入力内容>

こんにちは[pose:happy]

<ロボットの動作>

id コマンドを省略した場合は
設定した中で最も ID の番号が小さい
id2(192.168.1.2)の機体が動作

5-4 nowait : 同期待ち設定

発話コマンドは通常、発話が終わった後に次のコマンドに移ります。例えば、下記のように発話コマンドを 2 つ続けた場合、1 つめの発話が終わった後に、2 つめの発話が行われます。

【例】 (id1 が発話した後に id2 が発話)

<ノート入力内容>

こんにちは[id:1,pose:thank]

こんにちは[id:2,pose:thank]

<ロボットの動作>

id1 の機体が「こんにちは」と発話し、お辞儀した後に、id2 の機体と同じ動作を実行

複数のロボットを同時に制御したい場合など、発話の終了を待たずに次のコマンドを実行するには、nowait コマンドを使用します。nowait コマンドは、id コマンドと同様に、テキスト部に続けて単体で記述するか、pose コマンドにコンマ(,)区切りで併記します。

例えば、次の例のように、nowait を記述した発話文の後に、発話文を続けることで id1 の発話が始まった時点で、id2 も発話を始めるようになります。これにより、2 台同時の制御が可能になります。

【例】(id1 の発話終了を待たずに id2 が発話)

＜ノート入力内容＞

こんにちは[id:1,pose:nod,**nowait**]

こんにちは[id:2,pose:nod]

＜ロボットの動作＞

id1 の発話終了を待たずに、id2 も「こんにちは」と発話しながらお辞儀する。

通信環境などの影響により若干のタイムラグが発生するため、コマンド実行ごとにロボットの動作タイミングが異なる場合があります。また、音声合成時にはインターネットを使用するため、発話させたことのない内容の発話はすれやすい傾向にあります(詳細は 6-2 節を参照)。

5-5 motion : 発話を伴わない動作

ロボットに**発話をさせずに、動作だけを行わせたい**際には、motion コマンドを使用します。pose コマンドにコンマ(,)区切りで併記することで、ロボットに発話をさせず、pose コマンドで指定された動作だけを行います。id や nowait 等の設定は通常の pose コマンドと同じように併記することで設定できます。

【例】(発話をさせずに、2 台同時にお辞儀をさせる)

＜ノート入力内容＞

[id:1,**motion**,pose:thank,**nowait**]

[id:2,**motion**,pose:thank]

＜ロボットの動作＞

id1 の機体と id2 の機体に**発話をさせず**、同時にお辞儀をします。

5-6 next : スライドの進行

スライドショーでのアニメーションの進行や、次ページに進む場合には、next コマンドを使用します。next コマンドは PowerPoint における「マウスの左クリック」や、「→」、「↓」、「N」、「Enter」キーのように、スライドを 1 コマ分進めます。next コマンドの使用は必ず、「[next]」と 1 行に 1 つだけ記述してください。テキスト部に続けて記述したり、1 行に「[next][next]」のように複数の next コマンドを記述した場合、正しく動作しません。

【例】(next コマンドによるスライドの進行)

正しい入力例

<ノート入力内容>

[next]

[next]

<ロボットの動作>

スライドが 2 コマ進む

誤った入力例

<ノート入力内容>

[next][next]

<ロボットの動作>

改行されていない next は無効となり

スライドは 1 コマしか進まない

5-7 stop : コマンドの実行待ち

コマンドの実行を一定時間待機させたい場合、stop コマンドを使用します。stop コマンドでは待機したい秒数をコロン(:)で区切って入力します。入力された秒数の間、以降の発話テキスト及びコマンドの実行を待ちます。待機する秒数は 0.1 秒刻みで最大 86,400 秒(1 日)まで設定できます。範囲外の設定値が入力された場合、プレゼンテーション実行時に対応範囲の数値(0.1 秒~86,400 秒)に自動的に補正されます。

【例】(指定した秒数待機する)

<ノート入力内容>

こんにちは

[stop:3.0]

はい、3 秒経ったよ

<ロボットの動作>

「こんにちは」と発話後

3 秒間コマンドの実行を待機

「はい、3 秒経ったよ」と発話

5-8 pause : スライド進行まで処理を待機

stop コマンドのような時間指定をせずに、操作者の合図があるまでコマンドを待機した場合、pause コマンドを使用します。pause コマンドが実行されると、**人が PC を操作して、スライドの進行をするまで、コマンドの実行を待機します**。入力待ちを解除するには、「マウスの左クリック」や、「→」、「↓」、「N」、「Enter」キーのいずれかを操作して、スライドを進行してください。※

【例】(任意のタイミングまで発話を待たせる)

<ノート入力内容>

準備が出来たら、次に進んでね[pose:happy]

[pause]

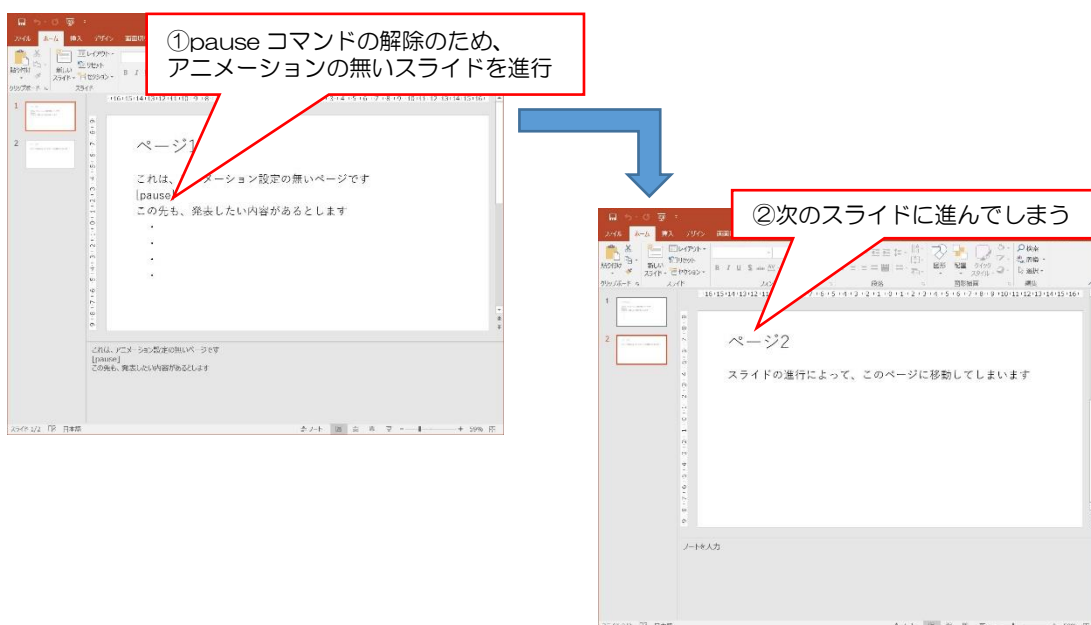
オッケー！準備完了だね、じゃあ始めるよ[pose:fist_pump]

<ロボットの動作>

「準備が出来たら、次に進んでね」と発話しながら動作(happy)

(操作者が入力待ちを解除すると)「オッケー！準備完了だね、じゃあ始めるよ」と発話しながら動作(fist_pump)を実行。

※[pause]の解除のためにはスライドの進行が必須であるため、アニメーションが組み込まれていないスライドに使用してしまうと、[pause]の解除と同時に次のスライドに切り替わってしまうため、意図している動作とは異なる結果になります。



5-9 //：発話をさせない文章(コメントアウト)

通常、プレゼンテーションファイルのノートに記載された文章は、すべてはテキスト部のコマンドとしてロボットが発話します。あくまでメモなどの目的で、ロボットに発話させたくない文章は、**文頭に「//」と記述することで発話を無効化できます**。コメントアウトは文頭に記述した場合のみ有効です。

【例】(ロボットに発話をさせない文章)

＜ノート入力内容＞

//これはメモです

こんにちは[pose:nod]

＜ロボットの動作＞

「こんにちは」と発話しながら動作(nod)する。(「これはメモです」と発話させない)

5-10 lang：発話言語の設定(※オプション機能)

文章の後ろに言語 ID(1：日本語 / 2：英語 / 3：中国語(簡体字) / 4：中国語(繁体字))と合わせて設定することで、一時的に発話言語を切り替えることができます。常に同じ言語を発話させる場合は、声質設定ウィンドウによる設定※が便利です(詳細は3-7節を参照)。

【例】(一時的に外国語を発話させる)

＜ノート入力内容＞※Sota の言語設定が日本語のとき

こんにちは

My name is Sota.[lang:2]

よろしくね

＜ロボットの動作＞

「My name is Sota」の発話時のみ声質を「英語」に切り替えて発話する

※本ソフトのバージョン 1.9.0 以前で言語設定が日本語以外に設定されている状態で、本コマンドで発話させる日本語は「声質：Sota 話す速度：普通 声の抑揚：普通 声の高さ：普通」に限定されます。**バージョン 1.9.0 以降では「速度」「抑揚」「高さ」の変更は可能ですが、設定内容は全言語にて共通になります。**

※本機能は「対応言語追加オプション」が適用されたロボットのみご利用頂けます。

(ロボット本体のバージョンが 1.15.0 以上である必要があります)

5-1 1 humansensor：人感センサ(※オプション機能)

本ソフトウェアを実行している PC に接続した人感センサが反応するまで、プレゼンの進行を停止できます。本コマンドのご利用には別売りの「Sota 用人感センサ搭載台 VS-ST002」が必要です。なお、**人感センサを PC に繋いでいない状態で本コマンドを実行すると、本ソフトウェアが強制的に異常終了する可能性があります。**本ソフトウェアが異常終了した場合は、ロボット側のアプリも一度設定モードに入れて戻すなどの操作で必ず再起動してください。

【例】(人感センサの反応があるまでプレゼンを一時停止する)

<ノート入力内容>

センサが反応するまで待ってるね

[humansensor]

反応したよ

<ロボットの動作>

「センサが反応するまで待ってるね」と発話

(人感センサが反応するまで待機)

「反応したよ」と発話

※本コマンドは本ソフトウェアのバージョン 1.7.0 以降から使用できます。

5-1 2 se：効果音

効果音を再生します。効果音はあらかじめ準備された 20 種類程度の中から選択します。利用できる効果音の概要及び名称一覧は、本説明書末尾の付録をご参照ください。

【例】（発話の後に拍手の効果音を再生）

<ノート入力内容>

おめでとうございます[pose:happy,se:applause]

<ロボットの動作>

「おめでとうございます」と発話し happy のモーションを実行。発話後続けて拍手の効果音を再生

※本コマンドは本ソフトウェアのバージョン 1.10.0 以降から使用できます。

※効果音機能はロボット本体のバージョンが 1.31.0 以降から使用できます。

6. 使用における注意点

6-1 コマンド入力における注意点

プレゼンテーションファイル編集の際に、「ノート」に入力する各種コマンドにおいて、**[next]、[stop]、[pause]コマンドは、必ず改行で区切り、1 行に 1 コマンドのみを記述してください。**1 行に 2 つ以上のコマンドを並べた場合、各コマンドは正常に動作しません。

【例】(コマンドは原則、改行して記述する)

正しい入力例

<ノート入力内容>

テストを始めます[pose:right]

[next]

[stop:180]

3分経ちました、終了です

<ロボットの動作>

「テストを始めます」と発話しながら動作(right)

スライドを 1 コマ進行させる

180 秒(3 分)待機

「3 分経ちました、終了です」と発話

誤った入力例

<ノート入力内容>

テストを始めます[pose:right]**[next][stop:180]**

3分経ちました、終了です

<ロボットの動作>

「テストを始めます」と発話しながら動作(right)**※**

「3 分経ちました、終了です」と発話

※最初に書かれた pose コマンドだけが実行され、next と stop コマンドは実行されない

6-2 発話内容のキャッシュについて

ロボットは、一度音声合成した発話内容を一時的にロボット内部に保存(キャッシュを作成)します。キャッシュファイルは、合計で**およそ 10 分間の発話文を保持**できます。容量を超えた分の内容は古いものから順に削除されます。**キャッシュされた音声を発話する際には、クラウド音声サービスを利用しないため、インターネットに繋がっていない状態でも発話可能**です。また、インターネットを経由しないため、**高速に動作**します。逆に、インターネット経由の発話には時間がかかるため、**発話とモーションのタイミングがずれる**可能性が高くなります。そのため、**プレゼンテーション発表の前には、一度全ての音声をキャッシュした状態で調整を行った後に、発表を行うようにしてください。**

6-3 スライドショーまたは本ソフトウェアの途中終了

実行中のスライドショーを中断する場合は、以下のような方法で行ってください。

- スライドショーの実行中に「ESC」キーを押す
- 起動中の PowerPoint を閉じる
- 起動中の本ソフトウェアを閉じる

実行中に途中終了した場合でも、ロボット側は再び待機状態になるため、特に再起動などの操作を行わずに、再び本ソフトウェアからスライドショーを実行できます。

6-4 ロボット側アプリの途中終了

スライドショーの実行中にロボット側の待ち受けアプリを途中終了(電源のオン/オフ または ロボットを「設定モード」に切り替え)した場合は、その後**ロボット側アプリを再起動**しても、ロボットと本体の通信が正常に行われません。**ロボット側のアプリを再起動した場合には、必ず実行中のスライドショーも一度終了してください。**

7. Q&A

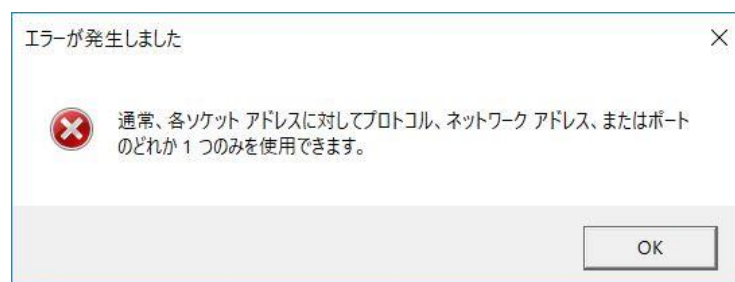
◆エラーメッセージウィンドウについて

- 「初期化に失敗しました」というウィンドウが表示され、ソフトウェアが起動できない
…お使いの PC に PowerPoint2013/2016 がインストールされていない場合に発生します。「[2-1 節 動作環境](#)」を満たした PC にて起動をお試しください。



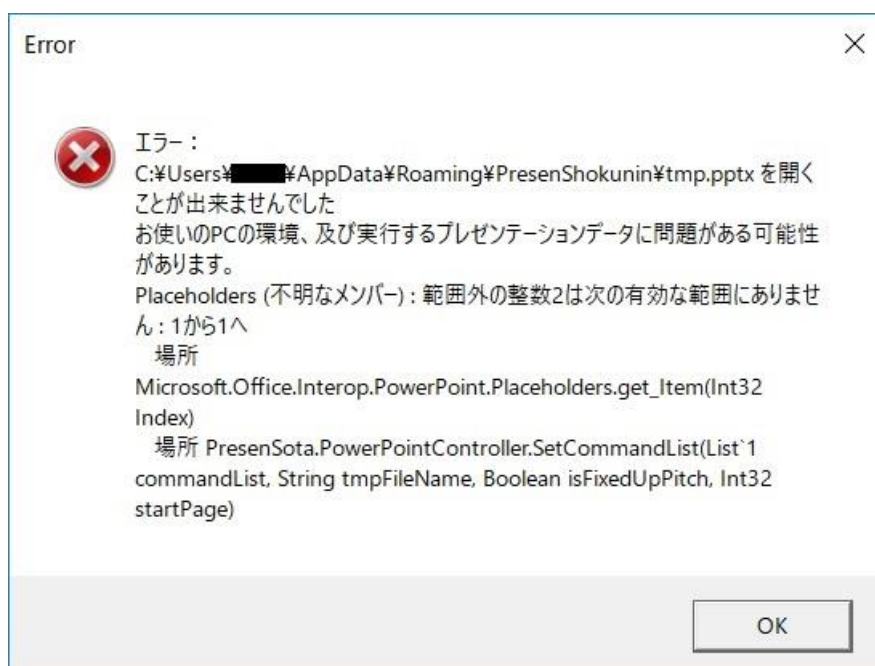
- 「C:\¥Users¥(ユーザ名)¥AppData¥Roaming¥PresenShokunin¥Settings.xml」の一部が見つかりませんでした」というエラーメッセージが表示されて起動できない
…本ソフトウェアのバージョンが 1.4.5 よりも古いインストーラーを使用して管理者権限を持たないユーザで本ソフトをインストールしている可能性があります。「[2-2 節 ソフトウェアのインストール](#)」を参考に最新版のインストーラーをダウンロードの上、インストールしてください（本操作によりバージョンが更新されます）。

- 「通常、各ソケット アドレスに対してプロトコル、ネットワーク アドレス、またはポートのどれか 1 つのみを使用できます。」というウィンドウが表示され、ソフトウェアが起動できない
…このエラーはプレゼン職人を二重起動しようとした場合に発生します。また、プレゼン職人を終了した後すぐに再起動しようとした場合も、終了したプレゼン職人のバックグラウンド処理が残っているため、このエラーが発生します。プレゼン職人を再起動する場合は、十数秒の間隔を空けてください。



○プレゼン実行時に「エラー：C:¥Users¥(ユーザ名)¥AppData¥Roaming¥PresenShokunin¥tmp.pptx を開くことが出来ませんでした お使いの PC の環境、及び実行するプレゼンテーションデータに問題がある可能性があります。～…」というエラーが発生し、プレゼンが実行できない。

…このエラーは実行しようとしている pptx ファイル内のスライドに問題がある場合に発生します。問題となっているスライドの中身を全選択し、新しいスライドに貼り付けて作り直すことにより解決できます。エラー文からは何枚目のスライドが原因であるか断定できないため、基本的には全スライドの差し替えを実施してください。



◆ネットワーク設定について

○ロボットのネットワークへの接続方法が分からない

…ロボットの取扱説明書、または Wi-Fi 用 QR コード発行ページを参照してください。

○ロボットが Wi-Fi 接続用 QR コードを読まない

…下記についてご確認ください。

- ① ロボットと QR コードとの距離は適切か
…額にあるカメラから 20～25[cm]程度離れた位置で見せてください
 - ② 明るい環境下で見せているか
…直射日光下は避けてください
 - ③ QR コードの一部を指などで隠していないか
…一部が隠れていると正しく読み取れません、全体を見せてください
 - ④ 接続先名(SSID)かパスワード(PASS)が空でないか
…SSID および PASS は必ず設定してください(QR コードの生成に必要)
 - ⑤ 接続先名かパスワードに無効な文字が含まれていないか
(「:」(コロン)「;」(セミコロン)など)
…無効な文字が含まれる場合、パスワードを変更してください
- 上記のどの項目にもあてはまらない場合、カメラが故障している可能性があります。

○プレゼン実行時「ロボットに接続できていません IP:〇〇」と表示される

…下記についてご確認ください。

- ① ロボット本体とお使いの PC が同一ネットワーク上に繋がっているか
…PC の設定などから接続先の SSID、または IP アドレスから確認できます。
詳細はお使いのネットワーク管理者にご確認ください。
- ② お使いのローカルネットワーク上でポート 6499 番が解放されているか
…一般的なネットワーク環境では 6499 番は解放されています。会社や学校のネットワークなど特殊な制限がかかっている場合のみ設定が必要です。
詳細はお使いのネットワーク管理者にご確認ください。
- ③ 接続するロボット以外の「使用する」にチェックが入っていないか
…「[3-3 節 接続先の設定](#)」の説明文(赤字部分)を参照してください。
- ④ ロボットの IP アドレスが正しく入力されているか
(半角数字かつ、桁ごとに「.」(ピリオド)で区切られているか)
…「[3-3 節 接続先の設定](#)」の「IP アドレスの編集」を参照してください。
- ⑤ ルーターの設定で「プライバシーセパレーター」あるいは「ネットワーク分離機能」が ON になっていないか
…一般的には ON になっていない機能・設定になります。
詳細はお使いのネットワーク管理者にご確認ください。
- ⑥ 接続先名 (SSID) が「ステルス (Hidden)」に設定されていないか
…ステルスに設定されていると、Sota が接続先を見つけることができないため、設定を無効化してください。
詳細はお使いのネットワーク管理者にご確認ください。
- ⑦ ロボットが非待ち受け状態になっていないか (設定モード、遠隔対話など)
…ロボットを待ち受け状態にしてください(詳細は [4-1 節](#) の 4 を参照)
- ⑧ IP アドレスが「192.168.2.xxx」となっていないか
…旧バージョンでは正常にインターネットに繋がらない不具合があります、一度別のネットワークに接続し、本体のアップデートを行ってください。

○通信速度が遅い・安定しない

…下記についてご確認ください

- ① Wi-Fi の電波環境が正常であるか(他の接続と混みあっていないか)
- ② ネットワークの帯域が遅くないか
…詳細はお使いのネットワーク管理者にご確認ください。

→ロボットに USB-LAN 変換アダプターを取り付け、有線 LAN 接続をすることで、通信が高速化・安定化する可能性があります ([2-1 節](#)を参照)。

○コマンドの実行が非常に遅く、1行目のコマンド以降しばらく動かない

…ファイアウォールによる制限により、ロボットからの信号を受けとれない状態になっている可能性があります。「PresenShokunin」を「パブリック」「プライベート」とともに許可してください(設定には管理者権限が必要になります)。



◆コマンドの実行について

○ノートに記述したコマンドが正しく動作しない(共通)

…下記についてご確認ください。

- ① 大カッコ([,])やコマンドが全角文字になっていないか
- ② コマンドの表記は間違っていないか(半角英数字かつ小文字であるか)
- ③ 大カッコの間に改行を入れていないか
- ④ ファイルの編集後にファイルを上書き保存しているか
- ⑤ コマンドを1行に2つ以上並べていないか
- ⑥ コメントアウト(//)が文頭に書かれていないか

○[pose]コマンドを正しく書いてもロボットが発話しながら動かない

…下記についてご確認ください。

- ① コマンドの前に発話文が書かれているか
- ② 発話文の中に大カッコ([,])が含まれていないか
- ③ [pose]コマンドと合わせて[motion]コマンドが書かれていないか

○長い発話をさせながら、数コマ分スライドを進行させたい

…下記2通りの方法が考えられます(推奨方法は①になります)。

- ① PowerPoint のアニメーション設定で、1 クリックで連続実行できるように設定する
- ② 発話部分に[nowait]コマンドを使用し、その後[next]コマンドを実行する

【例】

みなさんこんにちは、今日は〇〇と△△について発表します[nowait,pose:free]

[stop:3]

[next]

[stop:1]

[next]

○発話とモーションのタイミングが合わない(動いてから話し始める)

…発話時に音声合成機能を利用している場合、ネットワーク通信を行うためズレが起こることがあります。詳しくは 6-2 節を参照してください。

○2 台のロボットの掛け合いなどで、微妙にタイミングがずれる

…アプリケーションの通信処理及びお使いのネットワーク環境などの都合により、プレゼンテーションの実行ごとにロボット個別の動作タイミングが若干異なる場合があります。

○ロボットの発話内容が重なる

…下記の例のように、[nowait] コマンドが使用された発話が終わる前に、同じロボットに発話をさせようとするとき起こる可能性があります。

【例】

こんにちは、発話しています[id:1,nowait]

この部分の発話が、重なって行われます[id:1]

○記述したはずのコマンドが読み飛ばされる

…「[ノートに記述したコマンドが正しく動作しない\(共通\)](#)」の 6 点の他に、発表時に存在しないロボットの id を指定していないかをご確認ください。

○[pause] コマンドを解除しようとするとき次のスライドに切り替わる

…[pause] コマンドを解除するには、スライドを 1 コマ進行させる必要があります。使用の際には、アニメーションを設定してスライドが切り替わらないようにしてください。

○人の操作でスライドを進行しても[pause] コマンドが解除されない

…本ソフトウェアが[pause] コマンドを認識するよりも先に、スライドの操作を行った可能性があります。使用の際には、1 秒程度の余裕を持って待機・進行してください。

先に進めても[pause]が解除されなかった場合、「←」カーソルキーなどで 1 コマスライドを戻した後、再度進行させてください。

○コメントアウト(//)が反応しない

…コメントアウト(//)は行頭に記述したときのみ、ロボットに発話させません。

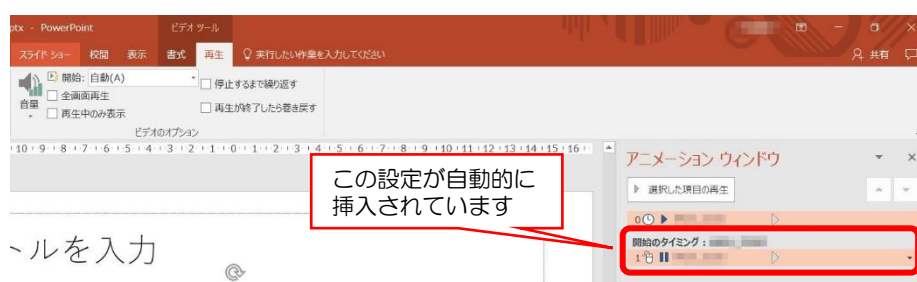
◆スライドショーの動作について

○「途中から」を押しても最初から実行されてしまう

…お使いの PowerPoint のバージョンをご確認ください。本ソフトウェアの対応バージョンは PowerPoint2013 / 2016 / 2019となっています。

○スライドに挿入した動画が再生されない / 次のスライドに切り替えようとするとき止まる

…PowerPoint の仕様により、動画の挿入を行ったとき、動画を一時停止させるアニメーションが自動的に設定されているため、該当の設定を削除してください。



○「発表者ツール」の画面が表示されない

…PowerPoint 画面上部の「スライドショー」タブの「モニター」から「発表者ツールを使用する」にチェックを入れてください。この機能は複数画面環境の時のみ使用可能です。



○1 スライドのプレゼンテーションファイルをループ実行したい

…PowerPoint の仕様上、1 スライドのみのプレゼンテーションファイルはループ実行ができません。ループさせる場合には、同じ内容の 2 スライド目を追加してください。

◆TTS モードの動作について

○「TTS モード」ボタンを押してもウィンドウが開かず、エラーも出ない

…本機能は ID1～5 までに設定された機体のみ使用可能なため、それ以上の ID に関しては適宜 ID の入れ替え操作を実施してください。

○登録コマンドの実行で、ファンクションキー(F1～F12)を押しても思い通り動かない

…下記についてご確認ください。

- ① 「動作方法」が正しく選択されているか
→「発話+動作」、「発話のみ」、「動作のみ」から選択してください
- ② ファンクションキーが正しく反応しているか
→PC の機種によって操作方法が異なります(「Fn」キーの同時押しやロックなど)
- ③ TTS モードのウィンドウがアクティブか(選択され、操作可能な状態か)
→他のアプリの操作中では、ファンクションキーが作用しません

○登録コマンドを実行するためのキーを変更したい

…変更はできません。ファンクションキー(F1～F12)をお使いください。

◆ロボットの動作について

○発話させようとする「今、お話ができないみたい」としか発話しない

…ロボットに音声ライセンスが正しく適用されていない場合、上記のような発話をします。対象のロボットに対し音声ライセンスの適用を行ってください。適用方法については、対象ロボットの取扱説明書をご確認ください。

○ロボットが何も発話しないままスライドが進む

…下記についてご確認ください

- ① プレゼンテーションファイルのノートに記述している言語と声質設定の「発話言語」に相違が無いか
→例えばノートには日本語を記述した状態で、「発話言語」を英語に設定している場合、発話が行えないままプレゼンテーションが進行します。
- ② ネットワーク上でプロキシ認証等の制限がかかっていないか
→IP アドレス等を取得できている場合でも、クラウドサーバとの通信が正常に行えない場合があります。

○ロボットがスライドの途中からしゃべらなくなった

…ネットワークの接続状況を確認した後、念のためロボット本体及び本ソフトウェアを再起動してください。

○ロボットの発話中に意図せずスライドが進行した

…下記についてご確認ください

- ① 1 度に発話させる文章が長すぎないか（およそ 30 秒）
→本ソフトウェアが自動的に次のコマンドを実行するため、長すぎる文章は分割してください。
- ② PowerPoint 自体に搭載された自動進行機能を使用していないか
→本ソフトウェアでのコマンド実行とは別々に重なって動作するため、可能な限り PowerPoint 側の自動進行機能はご利用されないことを推奨致します。

○発話のイントネーションや漢字の読みが意図通りにならない。

…音声合成機能の仕様上、意図したイントネーションや読み仮名で発話しない場合があります。下記のような方法で、ご希望の発音となるように調整してください

- ① 文字の種類を変える(ひらがな、カタカナ、漢字)
- ② 文章表現を変える
- ③ 読点「。」を加える

○自分で新しいモーションを作成したい

…モーションの自作はできません。付録の「モーション一覧」から選んでください。

付録 1. モーション一覧(ロボット 1 台による動作向け)

動作内容	モーション名	最大動作時間
発話にあわせてランダムに	[pose:free]	(約 2 秒以上)
右手を上げる	[pose:top_righthand]	5.6
左手を上げる	[pose:top_lefthand]	5.6
両手を上げる	[pose:top_bothhand]	9.9
ようこそ（迎える）	[pose:front_bothhand]	7
右側を指す	[pose:point_righthand]	10.5
重要な箇所（右側）	[pose:imp_point_righthand]	9.4
左側を指す	[pose:point_lefthand]	10.5
重要な箇所（左側）	[pose:imp_point_lefthand]	9.4
嬉しい	[pose:happy]	7.3
とても嬉しい	[pose:veryhappy]	6.8
忘れる/疑問	[pose:question]	4.9
考える	[pose:think]	9.2
お辞儀	[pose:thank]	3.4
うなずく	[pose:nod]	8.2
手を振る（バイバイ）	[pose:bye]	7.1
泣く	[pose:sad]	8
歓声に答える	[pose:call]	13.8
応援する	[pose:support]	8.7
咳をする	[pose:cough]	3.5
勘違いに気付く	[pose:mistake]	11.3
照れる	[pose:shy]	7.9
ガッツポーズ	[pose:fist_pump]	4.3
ひらめく	[pose:inspiration]	8.2
握手	[pose:shakehand]	7.6
観衆にアピールする	[pose:attract]	8.9
拍手	[pose:handcrap]	11.3
楽しそうに歩く	[pose:step]	10.3
困る（頭を掻く）	[pose:worry]	10.5
額のカメラを指す	[pose:point_camera]	16.3
左右に語り掛ける	[pose:appeal]	17.9

付録 2. モーション一覧表(複数台または人との掛け合い向け)

動作内容	モーション名	最大動作時間
胴体を右に振る	[pose:right]	7.2
右に手を出す	[pose:righthand]	8.4
胴体を左に振る	[pose:left]	7.2
左に手を出す	[pose:left-hand]	8.4
見渡す	[pose:head_view]	9.8
アイドリング(最大 5 秒)	[pose:idle5]	7.4
アイドリング(最大 10 秒)	[pose:idle10]	11.8
拒否する(首を横に振る)	[pose:deny]	7.8
拒絶する(右手で払う)	[pose:reject]	8.3

付録 3. コマンド一覧表

コマンド名	動作内容
id	制御対象を設定する
pose	ロボットを動作させる
motion	発話を伴わない動作をさせる
nowait	コマンドの終了を待たずに次に進める
next	スライドを 1 コマ進行させる
stop	コマンドの実行を指定秒数の間待機する (0.1 秒～86400 秒まで 0.1 秒単位)
pause	人がスライドを進行するまで待機する (アニメーション設定が必須)
//	コマンドを無効化する (行頭に書いたときのみ有効)
lang	発話言語を設定する
se	効果音を再生する

付録 4. コマンド別ルール表

コマンド名	組み合わせ可能なコマンド	記述例・備考
id	発話文 / pose / motion / nowait	こんにちは[id:1] こんにちは[pose:thank] こんにちは[id:2,pose:thank] [pose:happy,motion] [id:2,pose:happy,motion] ※motion と発話文は同時使用不可
pose	発話文 / id / motion / nowait	
motion	pose / id / nowait	
nowait	発話文 / id / pose / motion	
next	なし (1 行に 1 コマンドまで)	[next]
stop		[stop:10.5]
pause		[pause]
//	なし(コマンドを無効化するため)	//無効化されます[pose:nod]
lang	発話文 / id / pose /motion / nowait	Hello everyone[lang:2] 你好[id:2,lang:3,pose:thank]
se	発話文 / id / pose /motion / nowait	こんにちは[pose:thank,se:jingle] [pose:happy,motion,se:kirari] [se:chime]

付録 5. 多言語 ID 一覧

lang ID	発話言語
lang:1	日本語
lang:2	英語
lang:3	中国語（簡体字）
lang:4	中国語（繁体字）
lang:5	韓国語

付録 6. 効果音一覧

コマンド文字列	概要
chin	ベルの音 (電子レンジのチーンなどに類似した音)
ng	クイズの不正解
ok	クイズの正解
chime	学校のチャイム
jingle	シングル音 (「了解」の意思を示す際などの利用を想定)
pinpon	ピンポン (医薬品の CM の警告音のイメージ)
applause	拍手
cheers_stadium	スタジアムの歓声
cheers_club	クラブの歓声
laugh_short	短い笑い声 (アハッ)
laugh_medium	笑い声 (アハハハ)
gaan	ネガティブな感情表現 (ガーン)
goon	ネガティブな感情表現 (ゴーン)
unhappy_fanfare	ネガティブな感情表現 (ファンファーレ)
happy_fanfare	ポジティブな感情表現 (ファンファーレ)
kirari	ポジティブな感情表現 (キラリ)
kyupin	ポジティブな感情表現 (キュピーン)
taiko	和太鼓 (ドドン)
vibraslap	怒りとも受け取れる表現 (カーン)
boen	間の抜けたような表現 (ボエーン)