

下記の原稿における正誤表

## 柔軟索状レスキューロボットのための ロバスト主成分分析を用いた走行雑音抑圧

坂東 宜昭<sup>1</sup> 池宮 由楽<sup>1</sup> 糸山 克寿<sup>1</sup> 昆陽 雅司<sup>2</sup> 田所 諭<sup>2</sup> 中臺 一博<sup>3</sup> 吉井 和佳<sup>1</sup> 奥乃 博<sup>4</sup>

<sup>1</sup>京都大学 大学院情報学研究科

<sup>2</sup>東北大学 大学院情報科学研究科

<sup>3</sup>東京工業大学 情報理工学研究科, (株) ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン <sup>4</sup>早稲田大学 理工学術院

情報処理学会 第 77 回全国大会で発表しました表題の予稿について、シミュレーション混合音を用いた実験 (3.2 節) について、評価スクリプトに不備があり、信号対歪比 (SDR) と信号対妨害音比 (SIR) を取り違えていました。以下に原稿の正誤表と再実験した SDR, SIR および信号対非線形歪比 (SAR) の向上量を掲載致します。

表 1: 正誤表

場所	誤	正
3.2 節第 3 段落冒頭	図 6 に NSDR による評価結果を示す。NSDR は、目的音の歪みと雑音の歪みが抑圧前からどの程度回復したかを示す指標である。-15 dB 以上の SNR で提案法が最も NSDR が高い。	図 6 に <b>NSIR</b> による評価結果を示す。 <b>NSIR</b> は、雑音成分が混合音からどの程度抑圧されたかを示す指標である。-15 dB 以上の SNR で提案法が最も <b>NSIR</b> が高い。
3.2 節第 4 段落冒頭	一方で、-20 dB 以下の SNR では、提案法より先端のマイクにのみ Online Robust PCA を適用した場合の NSDR の方が高い。	一方で、-20 dB 以下の SNR では、提案法より先端のマイクにのみ Online Robust PCA を適用した場合の <b>NSIR</b> の方が高い。
4 章 5 行目	シミュレーション混合による実験で提案法により NSDR が最大 4.9 dB 向上することを確認した。	シミュレーション混合による実験で提案法により <b>NSIR</b> が最大 <b>5.2 dB</b> 向上することを確認した。

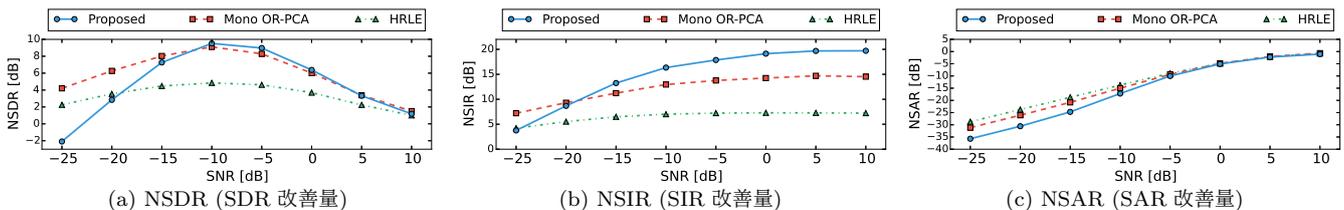


図 1: シミュレーション混合音を用いた実験 (3.2 節) の再評価結果