

人とロボットが調和する街角の情報環境の構築

● 背景と目的

ショッピングモールのような人が行きかう街角の広場や通路において、動き回ることのできる「ロボット」は、今後、新しい情報環境を創り出す幅広い役割が期待されます。

しかし、現段階ではロボットが人の流れを遮る、狭い通路で立ち止まって混雑を引き起こす、など時々外れた行動で環境の調和を乱してしまいます。

本研究では、このロボットの街角との調和の問題を解決し、ロボットを街角での情報環境として利用可能にすることが目的です。

● 特長

ロボットを街角での情報環境として利用可能にするために、以下の研究を進めています。

(1) センサネットワークを用いて街角の状況や場所の使い方を理解する、**街角環境理解技術**

(2) ロボットが人々に親和的に話しかけるための、**街角環境調和型のインタラクション技術**



ロボットが商業施設内を移動している様子

● 今後の予定

将来、以下の図にあるような、街角でロボットが行きかいたがら、必要に応じて人々にサービスを提供できるような情報環境の構築を目指して、実際の商業施設(大阪南港ATCなど)でロボットを使った実証実験を行っていく予定です。

