

認知的に臨場感が得られるアバターの操作インタフェースの開発

概要

アバターを操作し遠隔で仕事をする際、対面時のように自分が仕事をしたという自己効力感が得られることが仕事のモチベーションを保つために重要です。ここではアバターの操作者がアバターを自分のように感じながら遠隔地で対話している臨場感を感じられるインタフェースの開発を行っています。

特徴

- アバターの五感を完全に再現することで臨場感の高めるのではなく、操作者がイメージする一人称視点などを再現することで臨場感を高める(認知的臨場感)。
- ロボットの眼球に内蔵するカメラ映像よりもビデオ酔いしにくく、臨場感のある認知的臨場感のある一人称視点映像を生成します。
- ビデオ映像越しでは感じられない対面時の雰囲気を感じられるためのモダリティ変換技術の開発や複数の遠隔地のアバターを操作するためのインタフェースの開発にも取り組んでいます。

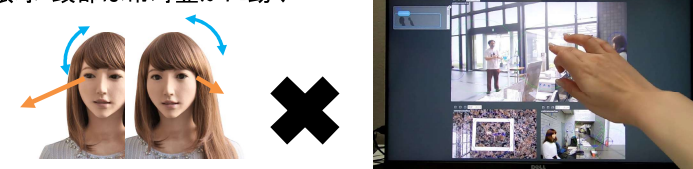
今後の展開

- ATR社内にてインタフェースの安定した運用が確認された後に、東急ハンズや阪急百貨店などと連携し実証実験を行う予定です。

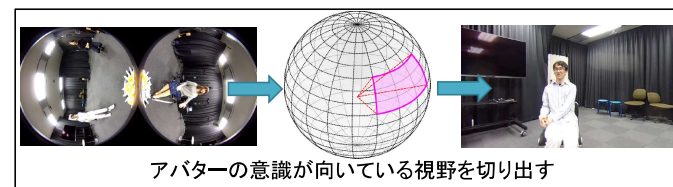
テーマ「Society5.0への貢献～サイバーとフィジカルの融合に向けて～」との関連

- ロボットや通信技術を使うことで時間と場所の制約なく仕事ができ、その充実感を操作者自身がちゃんと感じられるインタフェースを開発することで、QOLの向上に貢献できます。

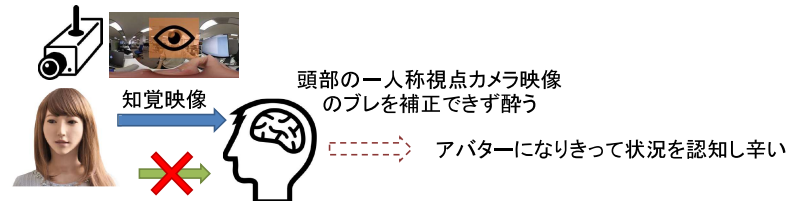
人らしい身体表現をするため タッチ・クリックで簡単にアバターを遠隔操作
眼球・頭部は常時豊かに動く



認知的な情報提示(魚眼カメラを用いた一人称視点の切り出し)



感覚的な情報提示(眼球または頭部カメラ映像を用いた操作)



連絡先: 石黒浩特別研究所 担当 境くりま E-Mail: kurima.sakai@atr.kp