

D7 深層インタラクション

人混みの中での移動型サイバネティックアバターの快適な遠隔操作

概要

アバター共生社会プロジェクトでは、人がサイバネティックアバター(CA)を使って自在に活躍する社会(アバター共生社会)の実現を目指しています。そのような社会において遠隔操作で移動して人々と対話できる移動型CAの研究開発に取り組んでいます。ここでは、移動型CA(Teleco)と人混みの中での遠隔操作の仕組みを紹介します。

特徴

- 人が社会参加するために自分の身体の代わりとして利用する遠隔操作型のロボットやCGエージェントのことを、本プロジェクトでは、サイバネティックアバター(CA)と呼びます。
- CAには、設置型CA、移動型CA、CG-CAの3種類があります。移動型CAを遠隔操作することで、わたしたちが暮らしている日常生活空間で、移動を伴って働く／暮らす、といった社会的な活動が可能になります。
- 日常生活空間の人混みの中で移動型CAを安全・安心に動作させるために、人やモノに衝突せずに動く自動運転(ナビゲーション)技術、周囲の人に移動する意思を伝える社会的表出技術などを研究開発しています。

今後の展開

- 高齢者や障がい者を含む、社会参加に困難さを伴う人々が、CAを活用することで、年代、身体、認知、外見、ジェンダーなどに依存しない、自らの強みを活かして自在に参加できる社会を目指します。

テーマ「ともに究め、明日の社会を拓く」との関連

- 様々な立場の人々が共に暮らす社会で、社会参加に困難さを伴う人々が、自在に動き回り、働く／暮らすという、自在な社会参加を可能にする技術と社会の実現に取り組めます。

