

CAモデルに基づく狭路での人同士のすれ違いのシミュレーション (研究の進捗発表)

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2020-05-13 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: 江原, 脩, 竹内, 勇剛 メールアドレス: 所属:
URL	http://hdl.handle.net/10297/00027461

CA モデルに基づく狭路での人同士のすれ違いのシミュレーション

江原 脩(情報学専攻), 竹内勇剛(大学院情報学領域)

近年、「CarriRo Deli」といった自律走行を行うロボットの存在が注目を集めている。しかし、自律走行型ロボットの普及の見通しはまだ立っていない。その理由は自律走行型ロボットと人とのインタラクションデザインが未だ実用段階にないためである。自律走行型ロボットの実用場面を考えた場合、狭路におけるすれ違いの問題は避けては通れない。この問題を解決するためには、狭路でのすれ違い場面における人の認知過程を解明し、ロボットに理解させる必要である。そこで本研究ではCAモデルと呼ばれる人の内部状態モデルに基づいた行動を生成するエージェント2体によるすれ違いシミュレーションを行い、実際の人すれ違い行動と比較することで狭路でのすれ違い場面における人の認知過程を明らかにする。これによって、人の対人インタラクションにおける特徴をCAモデルに基づいて明らかにし、自律走行型ロボットの走行デザインへの指針を与える。