

あああああああ

1 はじめに

私が、奈良先端科学技術大学院大学 (以下 NAIST) で取り組みたい研究テーマは「あああああああああ」である。本稿では、2章でこれまでの修学内容について、3章で貴学で取り組みたい研究テーマの研究背景及び目的・先行研究・提案手法について述べ、結びとする。

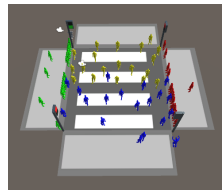


図 1: シミュレーション環境

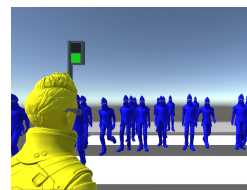


図 2: 被験者が体験するシミュレーションの様子

2 現在行っている研究

私が現在行っている研究を以下に述べる。

これまでに、歩行者集団の移動の円滑性・効率性に着目する交通流シミュレータが開発されていた。しかし、歩行者と空間を共有するパーソナルモビリティやロボットを、安全かつ快適に運用するには、個々の歩行者の振る舞いや歩行者間の相互作用までシミュレートする必要がある。

そこで本研究では、歩行者に近い歩行ルール (歩行モデル) を持つアバターを扱うシミュレータを作成することを最終的な目標とする。

図 1 に示すようなシミュレーション空間中でシミュレーションを行う。また、被験者がシミュレーション中にどのような行動を行うのかをデータとして得るために、アバターのうちの一体としてアバターを操作し、シミュレーションに参加することができるモード (アバター操作モード) を用いる。被験者は、図 2 のような一人称視点で他のアバターの様子を観察しながら操作を行う。

歩行モデルとアバター操作モードを用いてシミュレーションを行った結果から、歩行モデルの評価を行う。歩行モデルの評価は、効率性、安定性、安全性、みための自然さの観点から行う。

3 貴学において取り組みたい研究

4 おわりに