

平成 29 年度 学士論文

仮想空間のインタラクティブなバーチャルペットの開発

千葉工業大学
情報科学部 情報ネットワーク学科
1432104 中島 葉瑠奈

指導教員 _____ 菅原 研次
_____ 真部 雄介

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.2	関連研究	2
1.3	問題点	2
1.4	目的	3
1.5	本論文の構成	3
第 2 章	関連研究	4
2.1	概要	4
2.2	問題点	4
第 3 章	提案手法	5
3.1	概要	5
3.1.1	仮想空間	5
3.1.2	ユーザー	5
3.1.3	バーチャルペット	5
3.2	ユーザー管理部	5
3.3	バーチャルペット管理部	5
第 4 章	実験と評価	6
4.1	実験環境	6
4.2	実験条件	6
4.3	実験方法	6
4.4	評価方法	6
4.5	実験結果	6
4.5.1	評価実験 1：心理的效果	6
4.5.2	評価実験 2：生理的效果	6
第 5 章	結果と考察	7
5.1	結果	7
5.2	考察	7
5.3	今後の課題	7
付 録 A	コルーチン処理による Unity-chan の発生	10
付 録 B	NavMesh に従い目的地に移動する	11

図 目 次

1.1 加速度センサー	2
-----------------------	---

表 目 次

1.1	tabular による表の例	1
1.2	画像による表の例	2

第1章 序論

本章では、本研究における背景と目的を中心として述べる。

1.1 背景

近年、精神疾患を抱える患者が増加している。その要因として、人間関係や環境変化・身体の不調等から来るストレスがある。ストレスはうつ病といった精神疾患のみならず、神経性胃炎・十二指腸潰瘍を引き起こすなど身体に悪影響を及ぼす。ストレス社会とも呼ばれる現代を生きる上でメンタルヘルス対策への取り組みは必要不可欠といえる。

ストレス対処法の1つとして、アニマルセラピー（Animal Assisted Therapy）がある。アニマルセラピー、正式名称動物と触れ合うことにより精神・身体機能の向上を図る治療法である。医療機関や介護施設に個人で飼育するペットとの日常的な触れ合いでもその効果は明確に表れている。しかし、この治療法には生きた動物と接するが故のリスクが存在する。例えば不特定多数の人間が集まる医療施設では、アレルギーを持つ人や動物に苦手意識がある人への配慮が必要である。更に、セラピーに使用する動物には吠える・噛むといった問題行動をしないよう徹底的な訓練を行わなくてはならず、また動物を管理するため医師や看護師とは別に専門的な訓練を受けた人間が必要になる。

アニマルセラピーの代替案として、近年ペットロボットやバーチャルペットの研究が進められている。ペットロボット中でも産業技術総合研究所が開発したアザラシ型ロボット「パロ」は2002年に世界一の癒しロボットとしてギネスブックにより認定されており、現在においても医療機関・介護施設等で活躍している。2017年にはSonyによって「aibo」が発表されるなどその発展は著しい。一方、バーチャルペットはゲームソフトやスマートフォンアプリなど、気軽に触れることのできるコンテンツが多く存在する。最も知名度の高いものとして、たまごっちがあげられる。画面上に存在する「たまごっち」と呼ばれる架空の存在を飼育し、成長させることを目的としたキーチェーンゲームで、1990年代において社会現象を巻き起こした。現代ではステージである家の庭先に猫を集めるスマートフォンアプリ「ねこあつめ」が人気を博し、2015年にはCEDEC AWARDS2015ゲームデザイン部門最優秀賞を受賞している。

表 1.1: tabular による表の例

1	2	3	4	5
A	A	A	A	A
B	B	B	B	B
C	C	C	c	C



図 1.1: 加速度センサー

表 1.2: 画像による表の例

1	2	3	4	5
A	A	A	A	A
B	B	B	B	B
C	C	C	c	C

1.2 関連研究

林らはペットロボットとバーチャルペットとのふれあいによるセラピー効果の差異を身体性の観点から比較検証を行った。実験の結果、バーチャルペットに比べてペットロボットの方が心理的・生理的にストレス緩和効果が高いことが分かった。ペットロボットは現実中存在し物理的な接触が可能であり、身体性を有することが理由であると述べている。

しかし、感触の完全再現とまではいかずとも、バーチャルペットにおいても身体性を持つことは可能である。実験で使用されたバーチャルペットには身体性が無かったため、身体性を有するバーチャルペットのセラピー効果を調査する必要がある。また林らは自身の研究を特性理解に向けた第一ステップであり、ペットロボットとバーチャルペットそれぞれの特性を明確にすることを課題としてあげている。

1.3 目的

バーチャルペットが持ちうる特性として、上記で述べた身体性に加え、相互作用性・仮想空間に存在することの3点が考えられる。そこで本研究では、これらの特性がセラピー効果に関係したものであるか調査を行い、その効果を検証することを目的とする。

1.4 本論文の構成

本論文は、本章を含め7章から構成される。第1章では、序論として背景、目的と、本論文の構成について述べた。第2章では、関連技術として、エージェントシステム、エージェント通信言語、パーソナルアシスタントエージェントについて述べる。第3章では、エージェントプラットフォーム OMAS の概要、日本語対応に向けた課題と解決方針、評価システムについて述べる。第4章では、日本語対話エージェントシステムの構成、動作、機能設計について述べる。第5章では、実装環境、使用した技術、作成プログラム、日本語対話エージェントの利用法について述べる。第6章では、履修アドバイスをドメインとした対話実験について述べる。第7章では、まとめと今後の課題について述べる。

第2章 関連研究

本章では、本研究における関連研究を述べる。

2.1 概要

林らは、バーチャルペットと比較して実体を有するペットロボットの方がセラピー効果が高いと考え、ふれあいによる心理・生理的なストレスの緩和効果の差異を比較・検証した。検証に使用するペットロボットは、林らが開発した柔らかい触感を有するセラピーロボット「ちょぼにゃん」で、頭部に配置された接触を検知するセンサ部、人工筋肉でできた尻尾に位置する感情表出部、感情表出部を制御する制御部から構成されている。バーチャルペットは、「ちょぼにゃん」を模した3DCG キャラクタの評価手法として、心理的效果を測定するために POMS を、生理的效果を測定するために簡易脳波計を用いた。検証の結果、ペットロボットの方が効果が高いということが分かった。理由として、物理的な接触が可能であること、そして実際にそこに存在しているという現実感を持つことが大きいと述べた。これらは身体性が持つ特性に含まれるとも記述している。

2.2 問題点

林らの行った研究では身体性のみに注目しており、その他の特性についての検証を課題としている。

・身体性についてもそうとは言えない？って話実体を持たないバーチャルペットであっても「接触した」という感覚をユーザーに与える、接触フィードバックを実装することは可能である。現実感という点においても、HMD を利用することでユーザーに深い没入感を与えることが出来る。以上のことから、バーチャルペットが身体性を有することは可能で、身体性がペットロボットのみのものであるとは言えない。必ずしも身体性においてペットロボットが優っているとは言えない。

特性として身体性のみに注目しており、他にどのような特性があるのか調査することを課題としてあげている。

現実感

更に、実験に使用されたバーチャルペットには、セラピー効果が低くなる要因になったと推測される問題点が複数存在する。まず、相互作用性の低い点である。ユーザーの接触に対し、ペットの反応は尻尾を振る・尻尾を下げるの二種類のみで、

バーチャルペットの癒し効果 <https://www.kurume-u.ac.jp/uploaded/attachment/2427.pdf>

第3章 提案手法

本章では，本研究における関連研究を述べる．

3.1 概要

3.1.1 仮想空間

3.1.2 ユーザー

3.1.3 バーチャルペット

3.2 ユーザー管理部

3.3 バーチャルペット管理部

第4章 実験と評価

本章では，本研究における関連研究を述べる．

4.1 実験環境

4.2 実験条件

4.3 実験方法

4.4 評価方法

4.5 実験結果

4.5.1 評価実験 1：心理的效果

4.5.2 評価実験 2：生理的效果

第5章 結果と考察

本章では，本研究における関連研究を述べる．

5.1 結果

5.2 考察

5.3 今後の課題

謝辞

本研究に際し，多大なるご指導，ご支援をいただきました指導教員である菅原研次教授，真部雄介准教授，ならびに大変ご多忙であるにもかかわらず，数多くのご意見やご協力をいただきました菅原・真部研究室の各氏，実験にご協力いただいた各氏にも深く感謝いたします。

参考文献

- [1] H. D. I. Abarbanel, “Analysis of observed chaotic data,” Springer-Verlag, New York, 1996.
- [2] M. Adachi and M. Kotani, “Identification of Chaotic Dynamical Systems with Back-Propagation Neural Networks,” IEICE Trans. Fundamentals, Vol. E77–A, No. 1, pp. 324–334, 1994.
- [3] K. Aihara Eds., T. Ikeguchi, T. Yamada and M. Komuro, “Fundamentals of Chaotic Time Series and Its Application,” Sangyo-Tosho, 2000, in Japanese.
- [4] A. M. Albano, J. Muench, C. Schwartz, A. I. Mees and P. E. Rapp, “Singular-value decomposition and the Grassberger-Procaccia algorithm,” Phys. Rev. A Vol.38, 30174–3026, 1988.
- [5] K. T. Alligood, T. D. Sauer and J. A. Yorke, “Chaos — An Introduction to Dynamical Systems,” Springer-Verlag, 1996.
- [6] R. Andrews, J. Diederich, and A. B. Tickle, “Survey and critique of techniques for extracting rules from trained artificial neural networks,” Knowledge-Based Systems, Vol. 8, pp. 373–389, 1995.
- [7] P. J. Angeline, “Evolving Predictors for Chaotic Time Series,” S. Rogers, D. Fogel, J. Bezdek and B. Bosacchi Eds. , ”Proc. of SPIE (Vol. 3390): Application and Science of Computational Intelligence,” pp.170–180, SPIE, Bellingham, WA, 1998.
- [8] M. Arisawa and J. Watada, “A Structural Learning Algorithm for a Neural Network with Fuzzy Reasoning,” SICE Trans. , Vol.33, No.11, pp.1087–1092, 1997, in Japanese.
- [9] V. Babovic, M. Keijzer and M. Stefansson, “Optimal Embedding using Evolutionary Algorithms,” Proc. of the International Conference on Hydroinformatics, Iowa City, 2000.
- [10] J. M. Benitez, J. L. Castro, and I. Requena, “Are Artificial Neural Networks Black boxes?,” IEEE Trans. on Neural Networks, Vol. 8, No. 5, pp. 1156–1164, 1997.
- [11] G. P. Zhang, “Neural Networks for Classification: A Survey,” IEEE Trans. on Systems, Man and Cybernetics, Vol. 30, No. 4, pp. 451–462, 2000.
- [12] Z. H. Zhou, Y. Jiang and S. F. Chen, “Extracing Symbolic Rules from Trained Neural Network Ensembles,” AI Communications, Vol. 16, No. 1, pp.3–15, 2003.

付 録 A コルーチン処理による Unity-chan の発生

```
using UnityEngine;
using System.Collections;

public class hassei: MonoBehaviour
{
    public GameObject cube;

    void Start()
    {
        StartCoroutine("Sample");
    }

    IEnumerator Sample()
    {
        yield return new WaitForSeconds(1.0f);
        for (int i = 1; i < 10; i++)
        {
            yield return new WaitForSeconds(1.0f);
            if (i == 3)
            {
                float x = Random.Range(0.0f, 1.0f);
                float y = Random.Range(0.0f, 0.0f);
                float z = Random.Range(0.0f, 50.0f);
                Instantiate(cube, new Vector3(x, y, z), Quaternion.identity);
            }
        }
    }

    void OnTriggerEnter(Collider other)
    {
        Destroy(gameObject);
    }
}
```

付 録 B NavMesh に従い目的地に移動する

```
using UnityEngine;
using System.Collections;

public class hassei: MonoBehaviour
{
    public GameObject cube;

    void Start()
    {
        StartCoroutine("Sample");
    }

    IEnumerator Sample()
    {
        yield return new WaitForSeconds(1.0f);
        for (int i = 1; i < 10; i++)
        {
            yield return new WaitForSeconds(1.0f);
            if (i == 3)
            {
                float x = Random.Range(0.0f, 1.0f);
                float y = Random.Range(0.0f, 0.0f);
                float z = Random.Range(0.0f, 50.0f);
                Instantiate(cube, new Vector3(x, y, z), Quaternion.identity);
            }
        }
    }

    void OnTriggerEnter(Collider other)
    {
        Destroy(gameObject);
    }
}
```