群れ X エンターテイメント



2022年4月15日 若宮研 小蔵正輝 ゼミナール紹介資料

研究の枠組み

工学

課題を解決

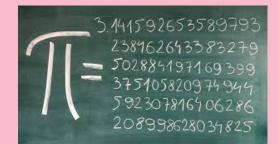
- コ課題から出発
- □ 社会への貢献



科学

真理を追求

- □ 対象から出発
- □ 知識体系への貢献



たのしい



きれい

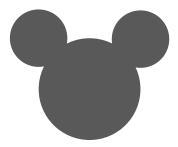




エンターテイメント、特にテーマパーク







ドローンショー



"東京2020オリンピック 夜空を彩ったドローンたち," YouTube, https://www.youtube.com/watch?v=bQy1PUSw77M

現状のドローンショーの課題

集中管理型

- 一台一台に対して司令を与える必要
- スケーラビリティの欠如

フィードフォワード型

- 事前に決められた動きしかできない
- 異なる動きをさせるためにはプログラムの書き換えが必要

故障に対して脆弱

- 一台の故障をカバーできない
- 予期せぬ環境変化に対して脆弱
- →上記課題の解決を目指したゼミナールが必要

生物に学ぶエンターテイメント:輪講とシミュレーション

生物に学ぶ



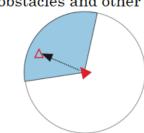
ショーの作成



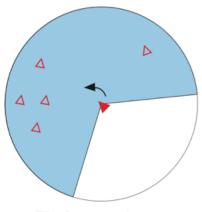




Collision avoidance: Move away from obstacles and other birds



Velocity matching: Move in the same way



Flock centering: Try to get closer to the surrounding flock

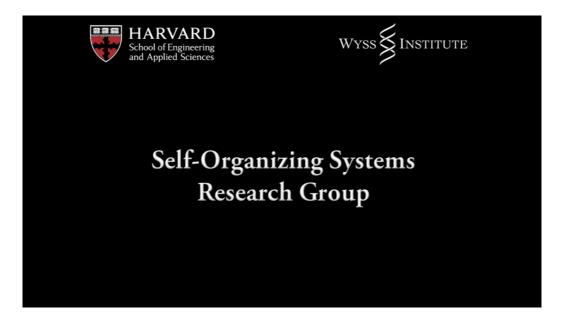
生物の群れ → スワームロボット

- 自律分散性、適応性、頑健性
- 既存ドローンショーの潜在的な問題点を解決



"Ten Million Starlings Swarm (7 Tonnes of Bird Poo) | Superswarm | BBC Earth," YouTube.

https://www.youtube.com/watch?v=UVko9jyAkQg

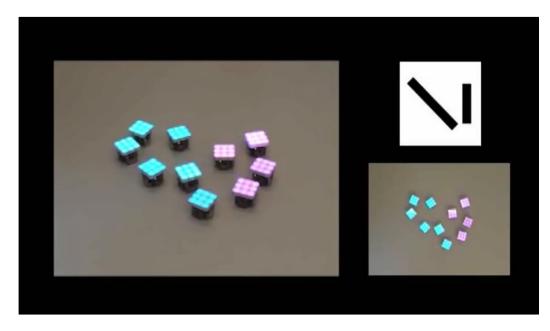


Rubenstein et al., "Programmable self-assembly in a thousand-robot swarm," Science, 2014.

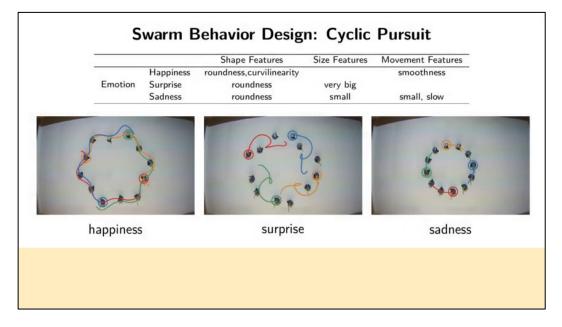
https://www.youtube.com/watch?v=xK54Bu9HFRw

スワームロボット × エンターテインメント

- スワームロボットの最先端応用
- 輪講で勉強



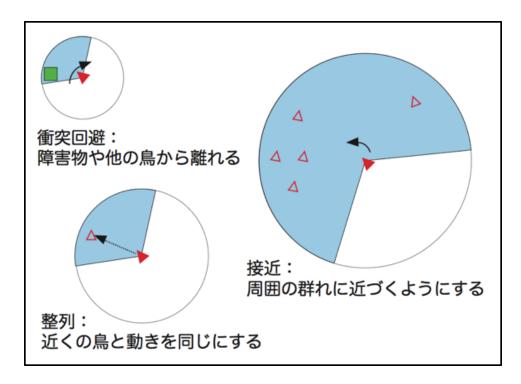
Alonso-Mora et al., "Multi-robot system for artistic pattern formation," in 2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2011. https://www.youtube.com/watch?v=giPxyQ9do-E



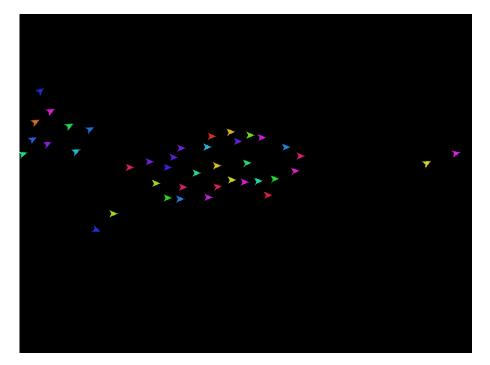
Santos, Egerstedt, "From motions to emotions: can the fundamental emotions be expressed in a robot swarm?," *Int. J. Soc. Robot.*, 2021. https://www.youtube.com/watch?v=Z1C8xo-he-Y

ドローンショーのシミュレーション

- Boid モデル:鳥のアルゴリズム
- Python実装を発展させてショーを作成

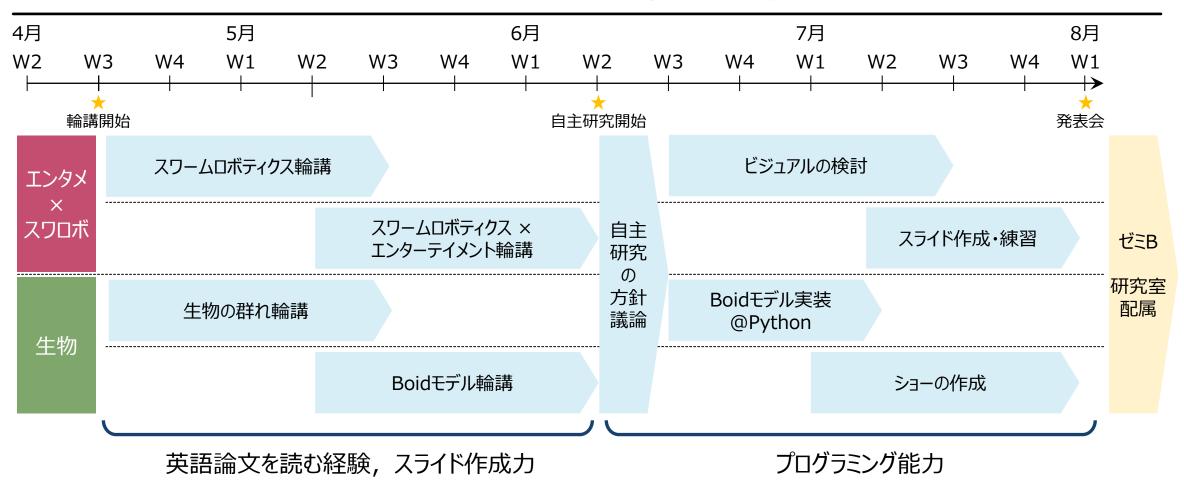


構造計画研究所, "ボイドモデル," https://mas.kke.co.jp/model/boid-model/



"A Boids Simulation written in Python with Pygame," Python Awesome. https://pythonawesome.com/a-boids-simulation-written-in-python-with-pygame/

エンタメ×スワロボ班と生物班で役割分担



スタッフ: 小蔵(准教授)、藤岡(大学院生、'20年度ゼミB参加、)



群れ×エンターテイメント 若宮研ゼミナール

このスライドは小蔵のウェブページにあります masakiogura.com/index_j.html