

# ロボットサービスのための人混みシミュレータ

## 人々と接するロボット技術

### 概要

移動場面における人々とロボットとの関わり合い(HRI: ヒューマンロボットインタラクション)を再現するHRI行動シミュレーション技術を実現します。このシミュレータにより、実環境でロボットをトライアンドエラーで動かす、人々の反応を見ながらロボットの行動を修正していた開発・統合プロセスを大幅に効率化します。

### 特徴

リアルワールドのデータをもとに構築した歩行者行動モデル、HRI行動モデル等により、移動場面や滞在場面における人々とロボットとの関わり合いを再現するHRI行動シミュレーション技術を実現しました。

シミュレータを利用して、サービス提案、デザイン、アルゴリズム検討、インテグレーション作業、といったロボットの開発作業の場面で活用し、開発プロセスを大幅に効率化します。

### 今後の展開

「HRI行動シミュレータにより、インテグレーションのプロセスを容易にする」の効果がシンプルな状況下で、明らかになってきました。今後、実環境的なインテグレーションでの利用を進め、技術の発展を進めていきます。

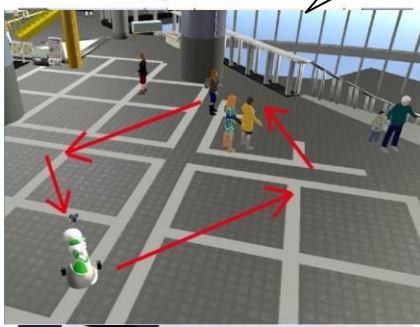
### 対コロナへの関連

コロナ下の影響において、接客などの対人サービスには様々な制限を受けています。本シミュレータ技術により、人々の代わりに、対人サービスを行うロボットの開発が加速が期待できます。

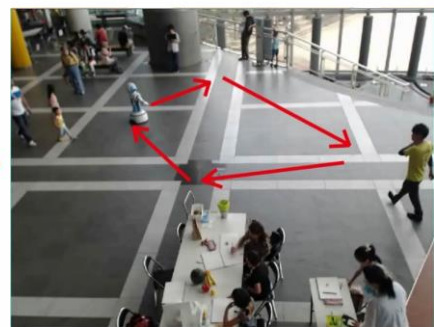
## 実環境と類似するHRIシミュレーションを実現



開発環境



シミュレーション



実環境

サービス提案、デザイン、アルゴリズム検討、インテグレーション作業、といった場面で利用可能