

概要

大学院プロジェクト Place and Mobile Media(PAM)で取り組んでいる新しい観光メディアの開発研究について広島市立大学情報科学部ロボティクス研究会にて発表を行い、研究交流を図った。異なる専門分野を持った研究室と研究交流を図ることで、異なる視点からの新しい意見を獲得し研究に深みを持たせることを目的とした。各校から選抜した代表者が発表を行い、その後意見を交換した。



写真：発表の様子

具体的な活動内容：広島市立大学との合同研究発表

広島市立大学情報科学部との合同研究発表を行い、代表者がプレゼンテーションを行った。発表の概要とそのあとの議論によって得られた新しい知見をまとめて報告する。

発表内容 1：ラジオ放送をマッピングする 2d-Radio の開発と評価

ローカル FM 放送局のラジオ番組を地図上にマッピングして聞くラジオ 2d-Radio を開発する。ローカル FM 局は面白い観光コンテンツを放送しているにもかかわらず、視聴率の低下、財政的な問題などから存続危機にある企業がほとんどである。そこで特定の場所にラジオ番組を配置することでユーザーの状況依存の広告コンテンツが提供できるシステムを考案し、新しい広告モデルの可能性を考察する。

議論により多くの意見が得られた。例えば、コンテンツの選択方法はどのようなインターフェースにするのが有効だろうかという視点である。今の場合、完全プッシュ型でコンテンツを提供しているためユーザーの嗜好性に基づいてコンテンツを再生することが不可能である。そこで、コンテンツを配置してある地図を複数のレイヤーにし、ユーザーが選択、もしくはそのユーザーの状況に基づいて自動切り替えができるようにするのはどうだろうか。また、コンテンツのストーリー性についても工夫して、よりユーザー依存のインターフェースにするべきである。

発表内容 2：街の印象を音楽で変えるサウンドメディア "Play Place Sound" の研究

街にマッピングした音楽を歩きながら聴く "Play Place Sound(PPS)" を提案して実装し、この PPS を聴きながら街を歩くと、街の印象がどのように変化するかを実験評価する。普段の街歩きと PPS を使用した街歩きはどのような変化があるのかを認知地図を描く実験から考察する。

議論では、実験報告では音楽を聴いているとより街に注意を持つ、という考察があった。しかし音楽を聴いていたらむしろ視野が狭くなるのではないかと主観で思う。それについては歌詞のある音楽とそうでないもので印象が異なるのではないだろうか。音楽と印象についてより探求していく必要があると思う。また、イヤホ

ンをずっとつけて歩くことにストレスを抱えるユーザもいるはず。場所依存型音楽を聴くための新しいイヤホンデバイスのインタフェースも開発できたらより面白い。

発表内容3：日本の聖地巡礼の観光案内システムのデザインと評価

昨年度に実施したへの中国人観光客向けのアンケートとインタビューによれば、既存のパックツアーよりもできれば自由旅行を好み、さらにロケ地巡礼を行ったことがよくあることがわかった。本研究は日本のアニメや映画好きの中国人観光客向けに、中国のツイッターである Weibo と、独自に開発した場所依存ツイッターを組み合わせた日本の聖地巡礼の観光案内システムをデザインする。実装したシステムにより、中国人観光客を被験者とし、使いやすさ、コンテンツ有益さの評価実験を行う。

発表後の議論であった面白い視点は、アニメ分野における聖地巡礼は日本独特の文化である、という点である。理由は世界的に人気のあるアニメは日本で作られたものが多く、必然的に日本が舞台となるからである。根本的な視点で、アニメの舞台となっている日本で流行る聖地巡礼を文化として海外に提唱できないだろうか。例えば、海外の街を舞台とした日本のアニメ作品を作り、それを聖地巡礼と結びつけるような観光資源を作成する。それと観光案内システムを結びつけば、興味深いアプリケーションができるはずである。

まとめ

議論の中で、広島市立大学と SFC では研究のプロセスに大きな違いがあることが分かった。広島市立大学のロボティクス研究会は研究会の中に大きな柱となるテーマがいくつかあり、それぞれに5人程度の学生が所属する形となる。一方で SFC は自分の興味分野をとことん深めようとするためプロジェクトは個人もしくは少人数で行うことが多い。議論中、学術的な意見を多く述べたのはロボティクス研究会で、クリエイティブな意見を述べたのは SFC であった。この違いをうまく利用し、来年度より合同研究プロジェクトをしたい、という議論も出た。

広島市立大学が発表した実世界クリッカーと、聖地巡礼メディアをコラボレーションさせて、新しい「自撮りロボット」を作成するのは面白いという意見も出た。来年から合同研究を検討し、可能であれば、ロボットと異文化コラボレーションメディアを作成できればと思う。

実世界クリッカー

体の不自由な被介護者が周りの実物体操作に関する意思を簡単かつ正確に介護者および介護支援ロボットに伝達するための介護支援システム実世界にある物体をクリックやドラッグ&ドロップすることでロボットに簡単かつ正確に指示を出すことができるロボットインタフェースです。実物体へのポインティングにはマウスの動きと連動したレーザーポインタを用いて行い、指示内容の決定はPC内で行います。レーザーポインタを使用しているので遠くの物体でも明確に指示することができます。また、指示を行う際に、計測した物体の3次元座標をもとに、周辺環境をデータベース化することや地図化することもできます。



ICAT2014 WAC2014 (Jamshidi & Madni Award 受賞) HNICEM2015

図：ロボティクス研究会の実世界クリッカー