

仮想環境で人とロボットの共存社会をシミュレートする



# 社会的知能発生学シミュレータ SIGVerse

SIGVerse

Search

## 目指すもの

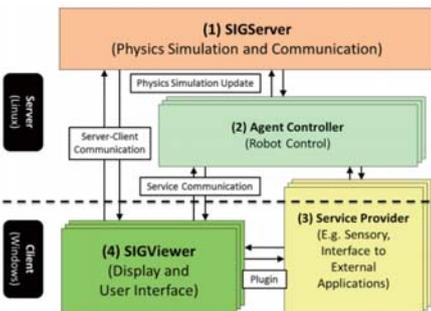
社会で役に立つロボットを研究するには、知能の研究開発が重要。しかし、実際の身体を作るコストが大きく、知能研究が進まない現状がある。そこで、シミュレータの中で人間と社会的対話が可能なロボットシミュレータを構築する。大規模な施設や研究室でなくても、ロボットの知能研究へ参入可能な環境を提供します。

## 何ができる？

- ・ユーザが作成したソフトウェアだけで知能ロボットが動作
- ・複数のユーザがサーバに接続することで多人数参加型の実験が可能
- ・HMDとKinectによる没入型インタフェース
- ・力学+知覚+対話シミュレーションの統合

## SIGVerse の機能 / Functions of SIGVerse

オープンなサーバクライアントプラットフォーム  
世界中からユーザが接続して  
大規模社会的対話実験が可能

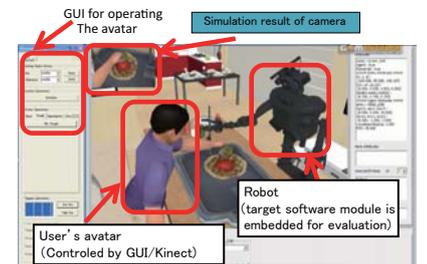


ヘッドマウントディスプレイ  
と Kinect センサ等による  
没入型インタフェース



力学 (ロボットの運動)  
知覚 (ロボットのセンサ)  
対話 (人間との会話等)  
の統合シミュレーション

統合例: 料理協調シミュレーション  
賢く人間をサポートする知能の検証実験



## RoboCup@Home への展開 / Application to RoboCup@Home

RoboCup@Home とは、日常生活支援を行う  
パーソナルロボットの知能を競う競技

【問題点】 実際のロボットを作成するのに時間  
がかかり知能の開発がなかなか進まない現実

【解決策】 SIGVerse を用いたシミュレーション  
HMD+Kinect による人間との対話知能競技へ展開

2013年5月ジャパンオープンでの正式競技  
発足。今月6月末の世界大会で、世界標準  
競技への提案予定



【従来】  
コスト大  
参加者が  
限定される



低コスト  
参加者増大が期待

