

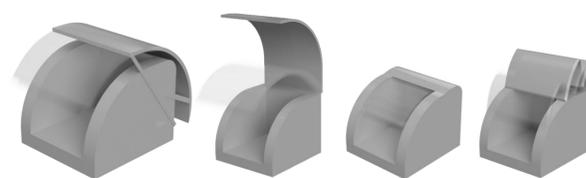
デリバリーロボットの外觀の研究

研究の概要と特徴

芝浦工業大学工学部情報工学科新熊研究室は、デリバリーロボットなどの実装と普及を目的としている。今回、研究で用いる新熊研究室のデリバリーロボットMightyには、外装カバーが無い状態である。適切なカバーリングによって安全性と受容性を高め、デリバリーロボットを普及させることを目指す。

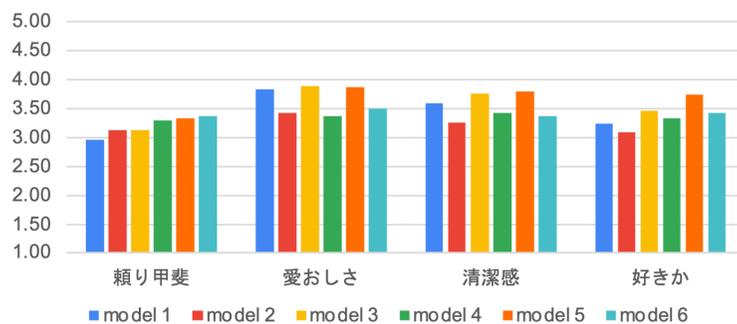
研究の内容

「オフィスビルの人々へのフードデリバリー」という、新熊研究室が想定しているシーンと、事前調査で得たキーワードをもとに、コンセプト＝考え方の軸を立案。



テイクアウトフードを運んでくれるフードデリバリーロボット
頼り甲斐がありつつ、応援したくなる、愛されキャラ

荷物を出し入れする高さ・角度や方向などの要件を抽出

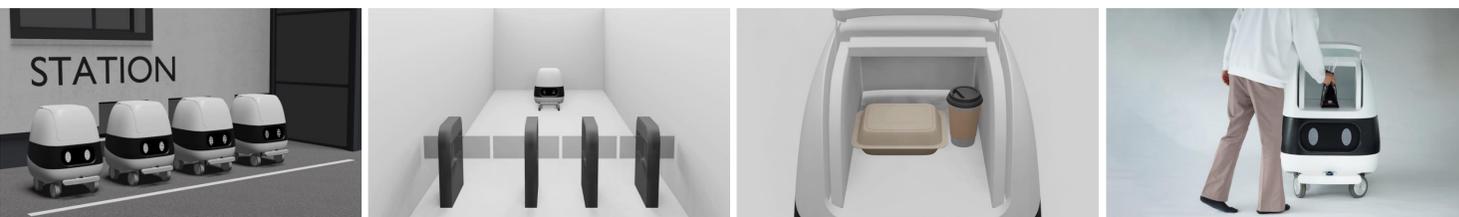


要件をもとに検討した形を評価し、さらなる形の検討を繰り返す

感性的な評価を用いてモデルを絞る

研究の効果並びに優位性

本研究をとおして、フードデリバリーロボットに求められる要件を整理し、これを踏まえたデザイン提案を行うことができた。また、CGアニメーションを用いた評価によって、シーンやコンセプトにより合致しているかの検証を行うことができた。



- 表情や視線によって、**親しみやすさ**や「こちらに気づいてくれている」**安心感**を与える
- 大きく開いた積載部分は、**立ったままでも受け取りやすい**
- 表情の見える方向から受け渡すことで、「**ロボットが運んでくれた感**」を印象付ける

