

目玉型アンビエント・ロボティック・メディアの開発

環境情報 + 目玉型ロボット



ゲーム用のデバイスを開発

- 環境情報 リアルな空間を遊びの場とする
- 目玉型ロボット 視線の動きで直感的に人にメッセージを伝える
- 小型化可能で、ロボットがウェアラブルなメディアになる

1. ウェアラブルな目玉ロボットを開発



- 内蔵カメラを搭載し、画像サーバーに画像を無線送信
- 画像サーバー上で画像認識処理を行い、周囲にある人の顔や、登録画像とマッチする物体を視線で追従
- 服のように身に付けられるパートナーロボット

2. “リアル空間アドベンチャー”ゲームコンテンツ Milkoを開発



ディスプレイの前から離れ、パートナーとなる目玉ロボット「見ルコ」をつれて、現実世界の探検にでかけよう！

- パートナーとなる目玉ロボットを身に付けてあそぶゲームです
- ゲーム機を使わないゲームです。身の回りのリアルな空間がゲームになるので、自分で歩き回ってあそびます

目玉型アンビエント・ロボティック・メディアの開発



Milkoのあそび方

1.ユーザーは、パートナーとなる目玉ロボットとiPhoneを持ち、モンスターを捕獲してあそびます

2.目玉ロボットが空間のなかで何かをみつめます

3.目玉ロボットの視線の方向をiPhoneのカメラで撮影します

4.モンスターが写ったら、iPhoneをシェイクして、モンスターをGETせよ！



- iPhoneで撮影した画像を、画像サーバーに無線送信
- 画像サーバー上で目玉ロボットのカメラ画像の注視点とiPhone画像を照合
- iPhone画像内に注視点が見つかった場合は、その座標をサーバからiPhoneに返す

