会議の包括性向上を目的とした ドローンを用いたハイブリッド会議システム

2-C27

山田 朝陽，長谷川 実紀，川口 一画（筑波大学）　ayamada@iplab.cs.tsukuba.ac.jp

背景

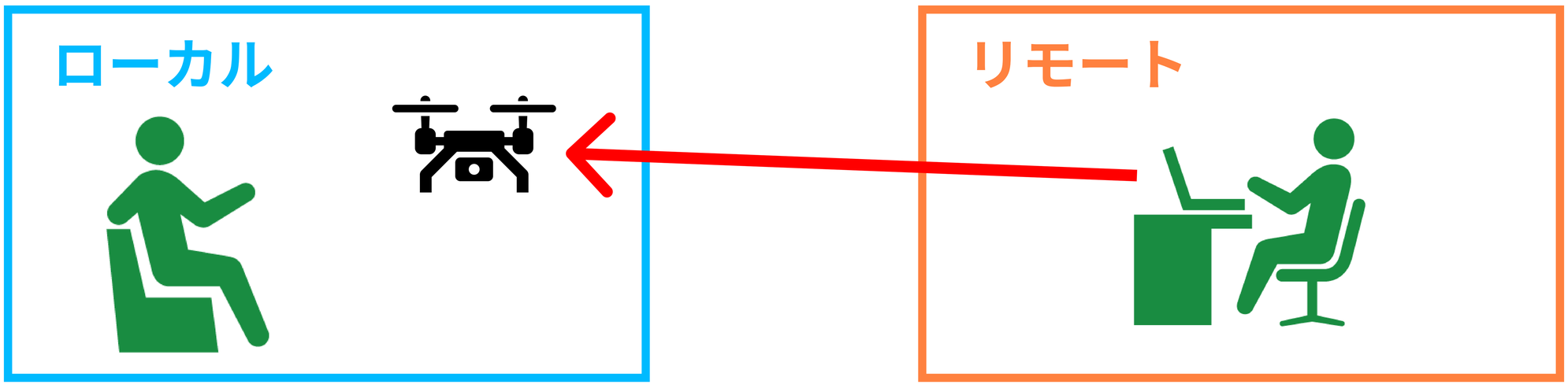
現地参加者（ローカルユーザ）と遠隔参加者（リモートユーザ）が混在するハイブリッド会議ではリモートユーザの **包括性** が低い

↓

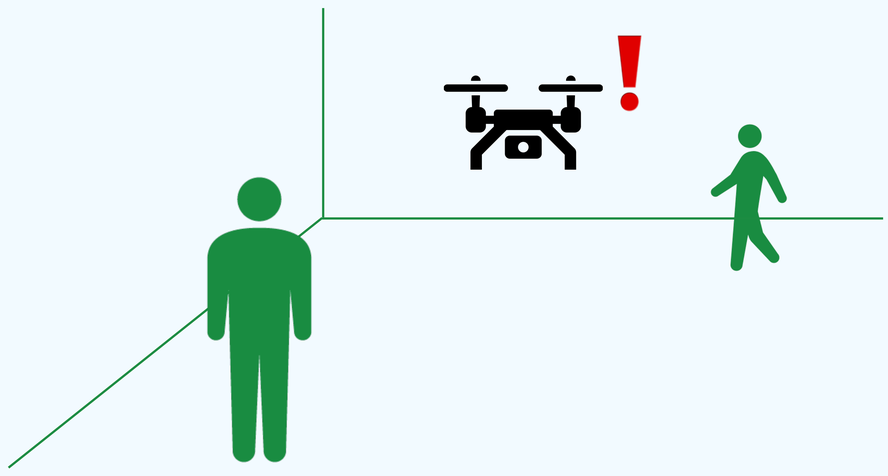
自分には会議に貢献する機会があり，
全ての声が等しく重視されていると感じる度合い

アプローチ

リモートユーザを ドローン に



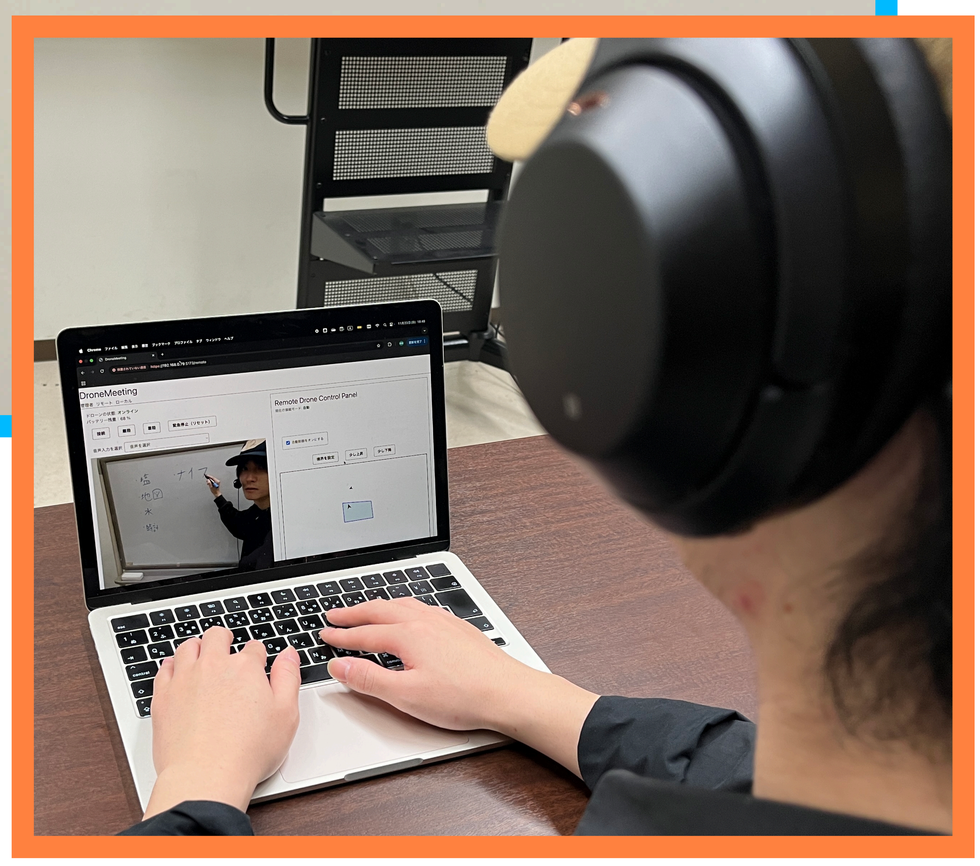
①他の参加者と
空間的な位置関係 を持つ



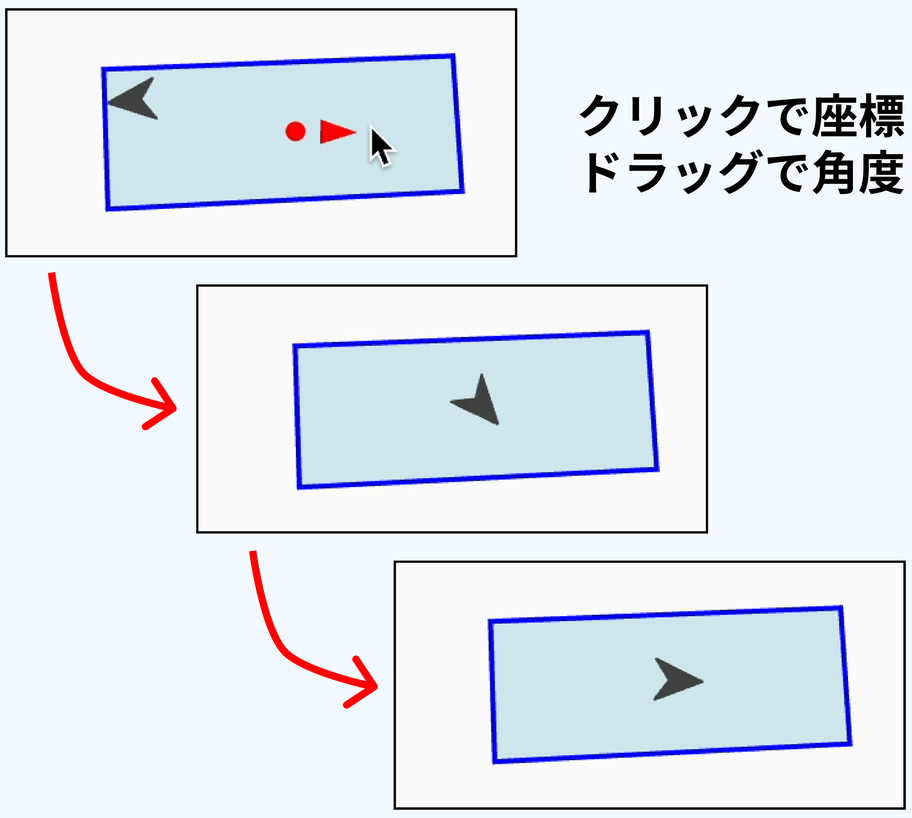
②会議室内を
自由に・主体的に移動 できる

→ リモートユーザの **包括性** の向上を目指す

システム



マップをクリックで
直感的に移動



クリックで座標
ドラッグで角度

空間音響で通話

後ろにいても
位置がわかる！

今後の予定

提案システムを用いた実験
→様々な条件でコンセンサスゲームを行い，
**　リモートユーザの物理的存在感や共在感の比較を行う**