



## 背景

- ●より良い都市空間を作るために
  - ▶ 利用者の使い勝手·快適性
  - ▶災害時の避難経路誘導
  - ▶ 施設の効率的な設計
  - ▶マーケティング(広告)

予想•設定

利用者(数·属性、嗜好) 好) 利用方法 効果

アクティビティ

人間の行動を把握する 実際の行動の裏にあるメカニズム

→ 人間の行動モデル



#### 先行研究

# ●従来の行動モデル(購買行動)

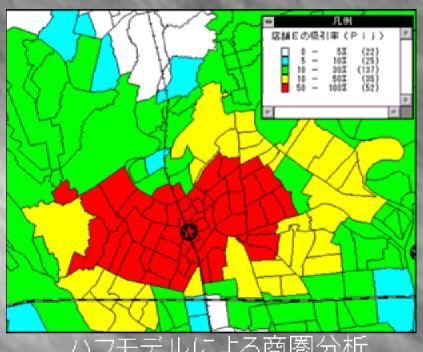
# 合理的選択

1つの目的―タスク達成 全ての情報を利用 最適解を探す

シングルタスク

いつも合理的な行動をする?

気が変る 気まぐれ "何となく" ふらふら ひらひら



ハフモデルによる商圏分析

大きなスケールでの 空間行動は表現可能

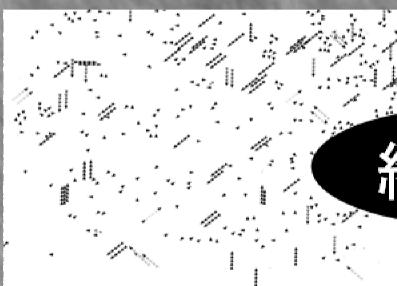
回遊

小スケールでの観察

#### 先行研究

●従来の回遊行動モデル

実際の空間行動から パターンを読む



経験則

ビデオによる動線の把握

ノウハウの蓄積



メカニズムまで含めて マモデル化されていない

定量的モデルに活用できないか?

#### 何が必要か?

# ●新しい行動モデルの構築に向けて

### 先行研究·経験則

マクロスケールでは 既に体系的モデル有り

観察から得られた 行動パターン・知識 シングルタスク (合理的)

ミクロスケール

定量データで裏付け

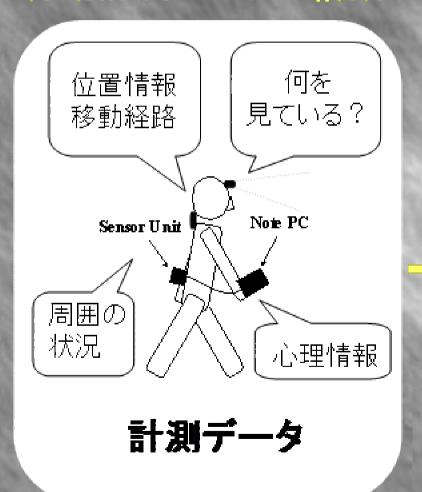
ひらひら行動の表現

商業施設

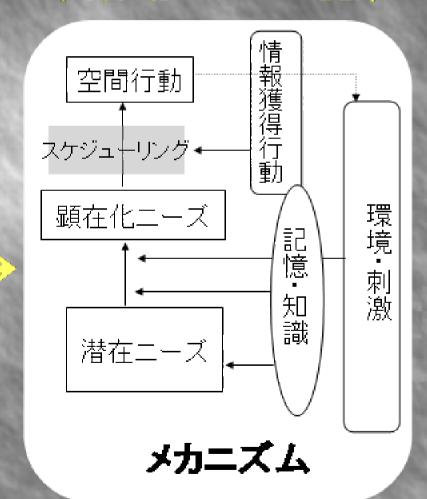
実際の行動を計測 マルチタスク

#### 研究の目的

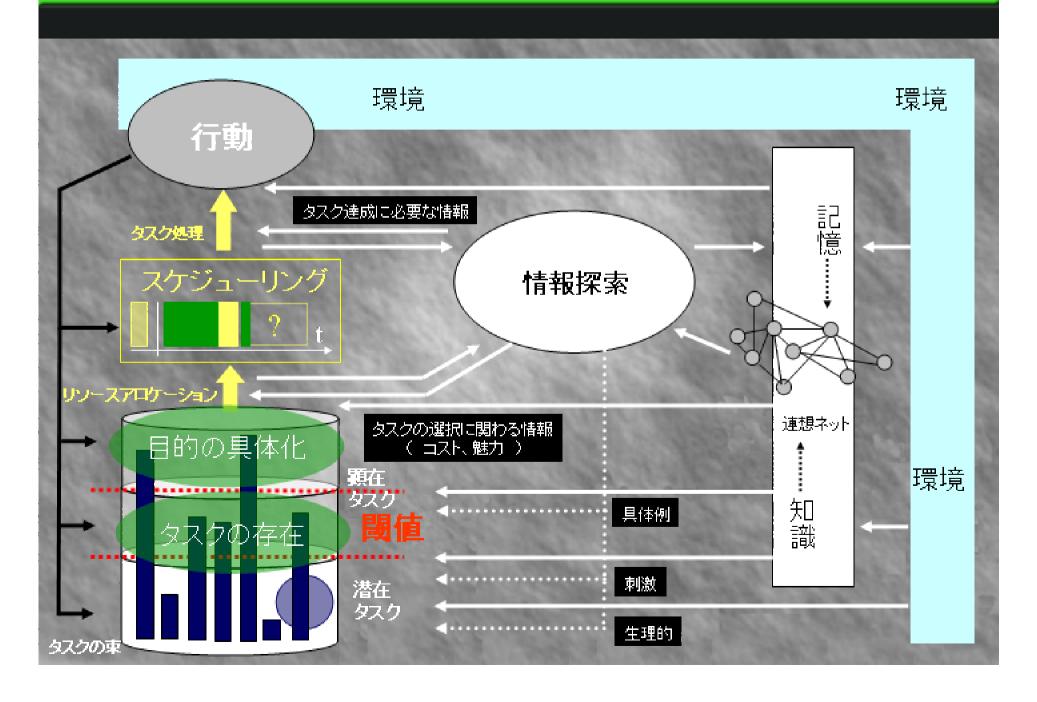
# 行動計測システム構築



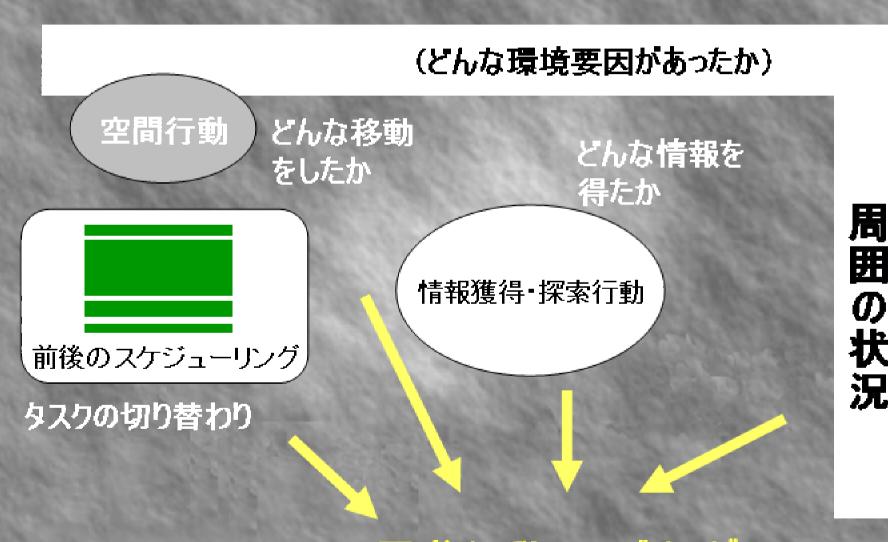
# 人間行動モデルの提案



### 回遊行動モデルの構成(ver.1)



#### 計測システムとの対応



囲 の状況

回遊行動のモデリング

#### 計測システム

# ●空間行動データを得るには?



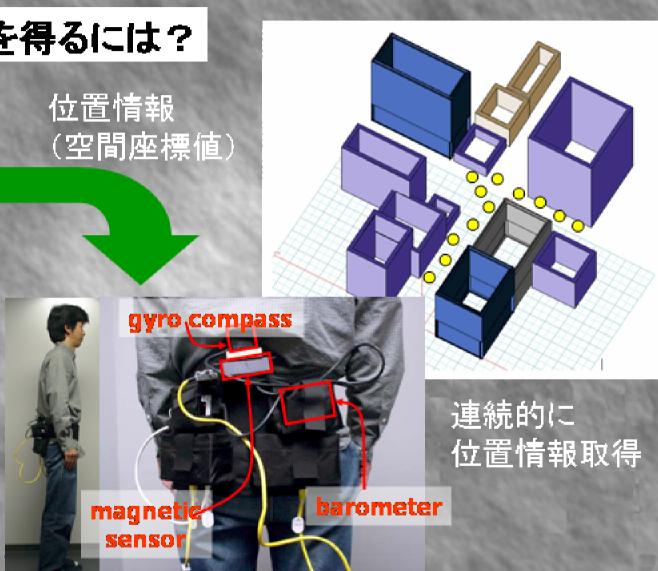
gyro sensor 加速度、回転角



magnetic sensor 磁束密度



barometer 気圧



#### 計測システム

# ●情報獲得行動+周囲情報

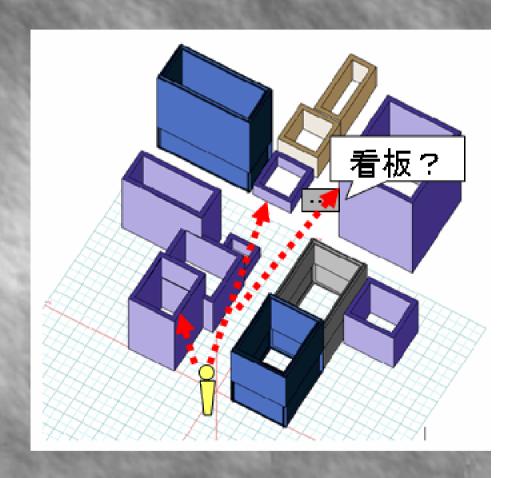


アイマークレコーダ



首の振りは **ジャイロ**で計測

見ている対象の種類・時間 視界に入っているもの



他の環境要因・・・音 <u>小型</u>マイク

#### 計測システム

# ●タスクの切り替わり



質問紙によるスケジュール調査



獲得した情報 → 予定とは異なる行動の動機に反映される?

# 研究計画

#### (とんな環境要因があったか)

空間行動

どんな移動 をしたか

とんな情報を 得たか



前後のスケジューリング

タスクの切り替わり

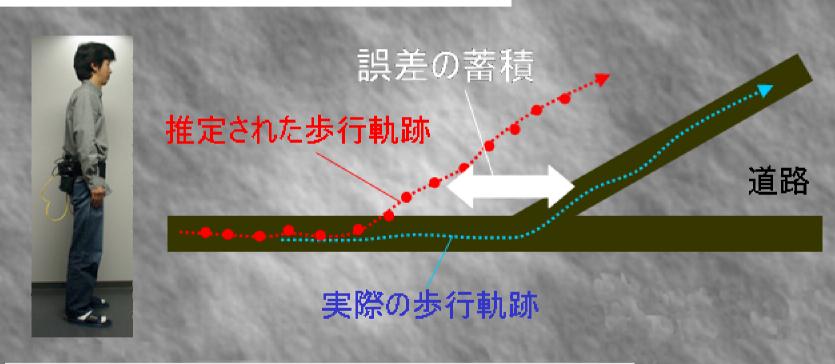
情報獲得·探索行動

周囲の状況

計測システムを作る

計測をしながら モデルの改訂を繰り返す

## ●位置情報取得システムの誤差補正

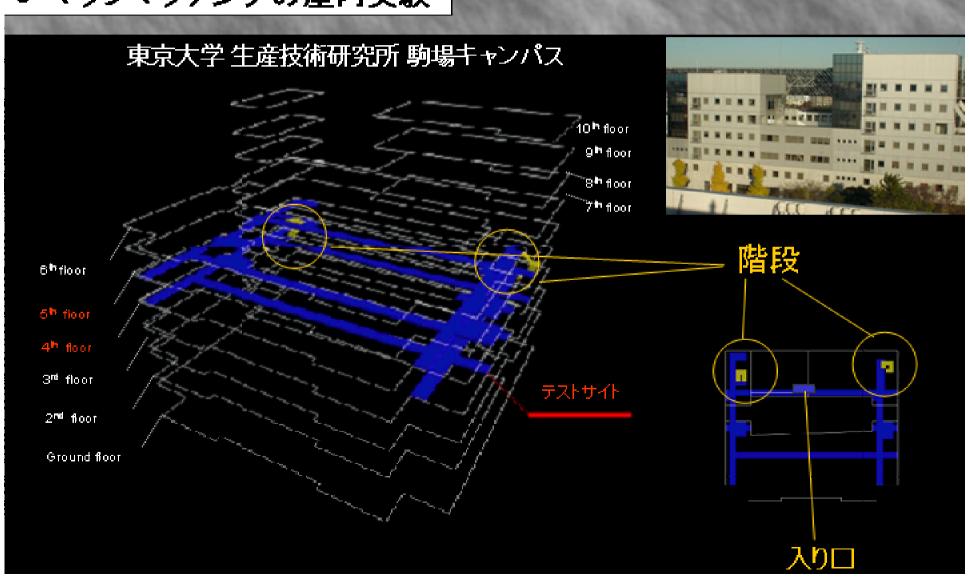


- ⇒地図データを用いたマップマッチング
  - ▶ ローカルマッチング:壁などの境界線データを使用
  - グローバルマッチング:通路のネットワークデータを使用

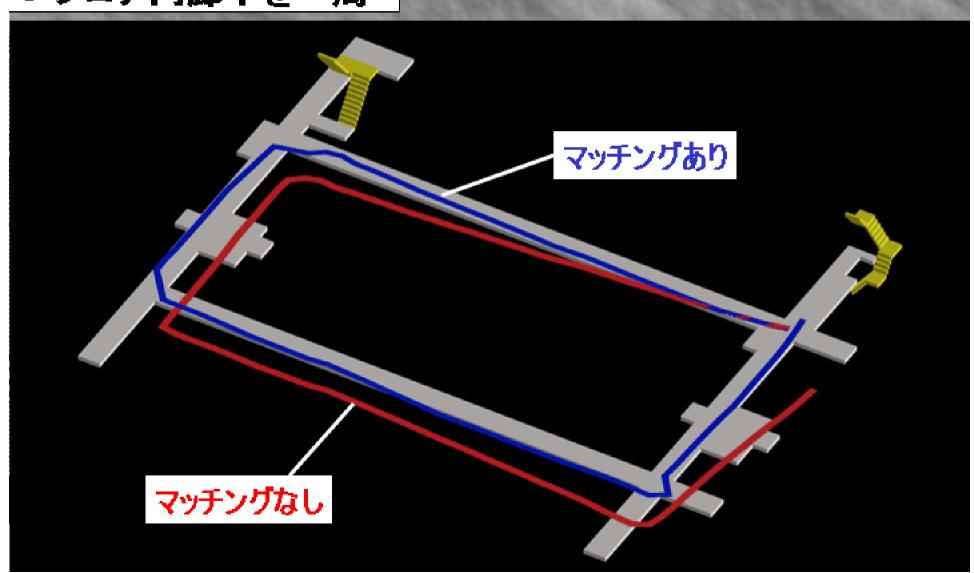
# 進捗状況 ● マップマッチング法 ローカルマッチング θ>閾値? display 明らかな角度変化があった場合 グローバルマッチングを行う

グローバルマッチング

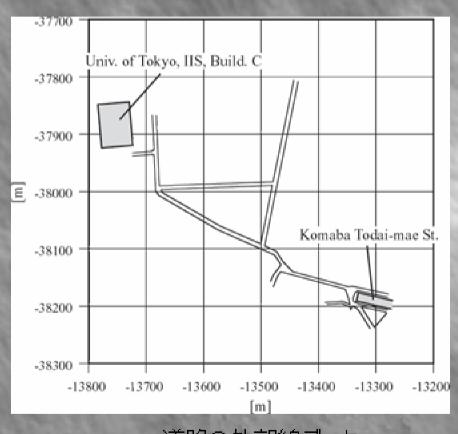
#### ● マップマッチングの屋内実験



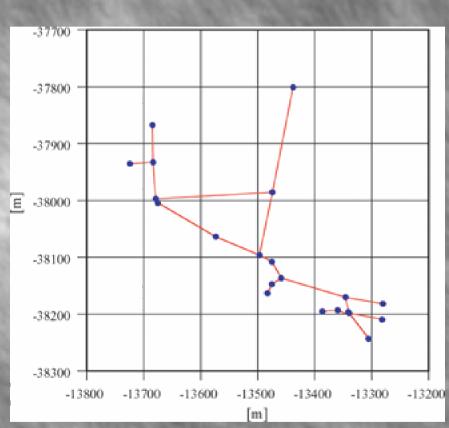
● フロア内廊下を一周



# ● 屋外実験



道路の外郭線データ



道路ネットワークデータ



#### 今後の予定

# ● 計測システムのコーディネート

- 機材を揃える
- 各データを組み合わせられるようにする
- マップマッチングの改良

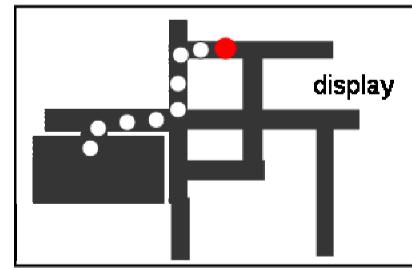
# ● モデルの推敲

- 予備実験
- 各項目の練り直し

#### 今後の予定

# ● モデリングのための簡易アプリケーション開発

ファイル 編集 時間同期 ウィンドウ ETC



現在の位置情報



現在の視点・視野映像

首の回転角度(顔の方向)と一緒に**時間同期**させる

Thank You!

A&Q

Kay Kitazawa Shibasaki Lab Grad.School of Frontier Science