



Project No.17 函館補完計画：序～AR技術でリアルな街をハックする

ARuku

～ARukuと見つかるあなたのセカイ～
Your World to Be Found As You Walk

Member 佐藤有飛 藤井大悟 齊藤優月 坂田悠 藤本陽人
Yuhi Sato Daigo Fuji Yuzuki Saito Yu Sakata Haruto Fujimoto

背景 Background

大きな通りや観光地の周り以外の道は人通りが少なく閑散としている。このような道にも魅力的なスポットが多く存在するが、道を歩く際は、何か目的がないと通行することが無いため、このような道にあるスポットは発見される機会が少ない。閑散とした道を歩くきっかけをつくり、人通りを増やすことで街全体をより活気づけることが出来ると考えた。

目的 Purpose

意識して通らない道を提案することで、ユーザーが今まで歩いたことのない道歩く機会を増やし、新たなスポットを発見できるように体験を目的として開発した。AR技術によって普段見ている景色に仮想的なオブジェクトを表示し、そこにスコア獲得や敵から逃げる等のゲーム性を持たせることで、ユーザーが体験を楽しみながら、普段通らない道歩くことができるサービスを目的とした。

実現サービス Service

利用シーン



普段の道に飽きたときに利用する

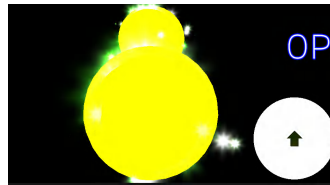


ARグラスを装着して歩く



アプリの提案によって新しいスポットを発見

機能

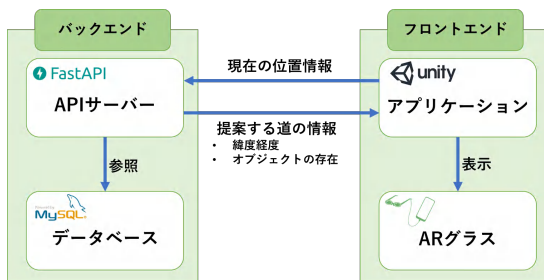


画面には、現在のスコア、現在地周辺のマップが常に表示される。表示されるオブジェクトを集めることで、人通りの少ない道へ誘導を行っている。



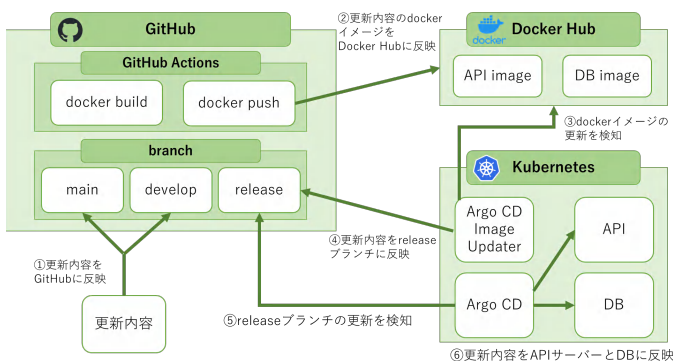
一定数オブジェクトを集めると敵が出現、敵に触れないよう迂回しながら進む。スコアをより多く集めることがスポットを発見する機会を裏付けとなる。

システム構成



アプリケーションはAPIサーバーに位置情報を送信し、APIサーバーはデータベースを参照して提案する道の情報を送信する。このとき、送られてきた情報をもとに提案する道を決めてARグラス上にオブジェクトを表示する。

挑戦 challenge



技術

デプロイの負荷を軽減し、良好な開発プロセスの持続可能性を高めるため、サーバーの実行環境に変更点を自動で反映するシステムの構築に取り組んだ。Argo CDというツールを使用し、GitHubブランチやDockerイメージの更新を検知して、更新内容をサーバーの実行環境に自動でデプロイしている。

開発手法

本グループは、アジャイル開発の手法の一つ、スクラムに挑戦した。グループ内でスクラムマスターとプロダクトオーナーを任命し、一週間程度の決められたスプリント期間を設けて、一度のスプリントの中で計画、実装、振り返りを行う流れをサイクル化することで仕様や状況の変化に柔軟に対応できる体制を整えた。