

1. 研究課題名： 街角環境で共生するロボットのインタラクション基盤技術

2. 研究代表者： 神田 崇行（京都大学大学院情報学研究科 教授／（株）国際電気通信基礎技術研究所深層インタラクション総合研究所 客員室長）

3. 中間評価結果

将来、ロボットが警備員や店員などの仕事を人と分担する共生社会が実現したとき、安心して快適な共生環境を実現するために、ロボットは低モラル行動を抑制する存在になって欲しい。本研究は、人からモラル認知の対象となり、モラルインタラクションを誘発するロボットを構築することを目的とする。

歩きタバコや歩きスマホなどの低モラル行動を抑制するロボットによる、注意するインタラクションモデルの提案、クレーマーに適切に応答するモデルの提案、低モラル行動の認識技術等の開発、ロボットいじめのエスカレートモデルの分析など、ユニークでオリジナルな課題提案とそれぞれの効果検証をおこなった。これらは、HRI、IROS などの主要国際会議で発表され、高い評価を受けている。ロボットのモラルインタラクションの構成論的分析を通して、人間のモラル行動についての科学的なアプローチが可能になる期待も高い。

国内外の研究者とのネットワーク構築も積極的で、共同研究や学生の受け入れなどを行っている。また、フィールド実験による実証実験によるモラルインタラクションのモデル評価も開始しており、今後社会的に高いインパクトが期待できる。

今後、人とロボットとのモラルインタラクションの本質的な理解の研究にチャレンジして、優れた社会的インタラクションができるロボットの実現に近づくことを期待する。