人間と調和した創造的協働を実現する知的情報処理システムの構築 平成 28 年度採択研究代表者

H28 年度 実績報告書

長井 志江

大阪大学大学院工学研究科 特任准教授

認知ミラーリング:認知過程の自己理解と社会的共有による発達障害者支援

§ 1. 研究実施体制

- (1) 認知ミラーリンググループ
 - ① 研究代表者:長井 志江(大阪大学大学院工学研究科、特任准教授)
 - ② 研究項目
 - ・自閉スペクトラム症(ASD)者の知覚特性の解析とモデル化
 - ・ASD 知覚体験シミュレータの開発及び当事者・非当事者を対象とした評価実験
 - 予測符号化理論に基づく認知ミラーリングロボットの開発
 - ・認知ミラーリングロボットを用いた当事者・非当事者の認知特性評価
- (2) 当事者研究及び障害者支援グループ
 - ① 主たる共同研究者:熊谷 晋一郎(東京大学先端科学技術研究センター、准教授)
 - ② 研究項目
 - ・臨床研究の実施と分析
 - エピソード・バンク構築
 - ・発達障害原理に関する仮設の抽出と検証
 - ・LITALICO での認知ミラーリングシステムを用いた介入研究
- (3) 計算モデルグループ
 - ① 主たる共同研究者:山下 祐一(国立精神・神経医療研究センター神経研究所、室長)
 - ② 研究項目
 - ・予測符号化理論を具現化する神経回路モデルのプログラム実装
 - ・・神経回路モデルのシミュレーション実験環境構築
 - ・・人工データによる神経回路モデルの動作確認・パラメータ調整

§ 2. 研究実施の概要

1. プロジェクト全体

本研究課題の社会的周知を目的として、2017年3月26日(日)に東京大学先端科学技術研究センターにてキックオフシンポジウムを開催した(右図). 認知ロボティクス研究者や発達障害研究者、教育・医療関係者、発達障害当事者とその家族など約145名が出席し、本研究課題の学術的・社会的意義について活発に議論した. また、研究成果の配信を目的としてホームページの開設と(http://cognitive-mirroring.org)、ASD 視覚体験シミュレータのパンフレット製作を行った.

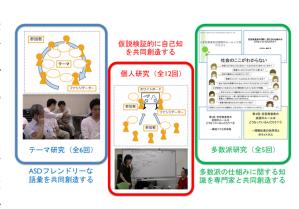


2. 認知ミラーリンググループ

聴覚に着目した ASD 知覚体験シミュレータの開発に向けて、ASD 者の聴覚過敏・鈍麻の特性を評価する認知心理実験を行った(参加者 9 名、継続中). 本実験結果と視覚特性実験の結果をもとに、予測符号化の観点から非定型な知覚症状を生み出す生理的・神経的基盤を考察し、今後の計算モデルの設計に向けて指針を得た. また、人との相互作用を通して情動などの内部状態を学習・推定する認知ミラーリングロボットを開発した. 予備実験の結果から、情動に内在する個性を定量化しうることを示した. さらに、発達障害当事者とその家族や支援者、教育・医療関係者を対象に、ASD 視覚体験シミュレータの体験・研修会を開催した(計 3 回、260 名参加). 発達障害の正しい理解と、それに基づく支援や合理的配慮の設計の促進に貢献した.

3. 当事者研究及び障害者支援グループ

当事者研究グループでは、(a)方法、(b)支援効果、(c)仮説の検証について検討した. (a)方法については、ASD 者の経験を表現する語彙を当事者同士でつくる「テーマ研究」、仮説検証的に自己の探究や経験の意味付けを行う「個人研究」、定型発達者の仕組みを研究する「多数派研究」の 3 プログラムからなるマニュアルを開発した(右図). 本マニュアルを用いた臨床研究では(参加者8名)、(b)支援効果として



well-being のいくつかの指標に有意な改善,もしくは改善傾向を確認した. (c)仮説については, 上記の臨床研究や全国の当事者研究会,書籍,SNS など多彩なメディアで発信される語りのデータを収集する「エピソード・バンク」の構築を目指し,技術的課題を明確化した.

障害者支援グループでは、認知ミラーリングシステムの介入研究に向けて、(a)介入内容と(b)測定尺度を検討した. 従来研究を調査した結果、統合失調症シミュレータの使用がスティグマ(周囲の人々が当事者に対してもつ否定的な思考・行動)に与える影響として、共感や尊敬の増幅と同時に、社会的距離の拡大も生じることが明らかになった. これに基づき、(a)介入内容としてASD知

覚体験シミュレータの使用と当事者研究を組み合わせたプログラムの検討, (b)測定尺度としてスティグマの測定尺度の活用を議論した. 測定尺度については, 海外の尺度を参考に日本語版の作成とその拡張を検討中である.

4. 計算モデルグループ

予測に基づく制御の計算原理(予測符号化理論)を具現化した神経回路によって駆動されるロボットを用いた,神経ロボティクス実験を行うための環境構築を行った. 具体的には,予測符号化の理論を具現化した神経回路モデルのプログラム実装,シミュレーション環境構築,動作確認・パラメータ調整を行った.