

人間集団内の暗黙的な規範に 適応するロボット

研究分野

ヒューマン・ロボット・インタラクション

研究内容

人とロボットが共存する社会の到来を見据え、人にやさしいロボットの開発に取り組んでいます。他者との直接的なやり取りが無い中でも期待される行動を推察し、空気を読んで振舞えるロボットの実現を目指しています。

私の研究のポイント

どうすれば人間が作り上げる社会集団の中で適切に振舞えるロボットを実現可能か探索する点が本研究のポイントです。人間は他者を観察することのみから暗黙的に共有される規範（期待される振舞い）を推察しようとしています。このことは人間集団や社会を維持する基礎になります。ロボットが集団や社会の基礎を考慮し、暗黙的な規範に基づいて振舞うことが、人間とロボットの共存する社会の実現に貢献すると考え研究を進めています。



知能情報システム工学講座
助教 布施 陽太郎

REPORT レポート

人間が形成する暗黙的な規範に適応するロボットの意思決定モデルを提案し、そのモデルを現実空間や仮想空間において評価しています。具体的には、人間とロボットの集団が明確な正解のないクイズを回答するシチュエーションにおいて、暗黙的な規範の形成についての調査を実施しています(図1)。また、人間とロボットが共存する空間内で他者との距離感を保ちながら移動可能な自律移動ロボットの開発とその評価に取り組んでいます(図2、図3)。



図1. クイズシナリオで用いられたロボット



図2. 仮想空間内で他者との距離感を保ちながら移動するシチュエーションで用いられたロボット



図3. 現実空間を移動する1.4mの自律移動ロボットのデザイン