

# 街角環境で人と共生するインタラクション・ロボット

## 人々と接するロボット技術

### 概要

ロボットは、将来、店員や警備員といった対人サービスが期待されています。これらのサービスでは、様々な低モラルの行動を予防し、環境に安心感をもたらす役割を担っています。しかし、現状のロボットでは、他者として尊重される存在となっておらず、安心感をもたらす「モラルインタラクション」の能力に欠如しています。本研究では、「ロボットへモラルインタラクション」を実現させるための乗り組みを進めています。

### 特徴

- 実証実験を通じて、モラルインタラクションを実現するための研究を進めています。注意する振る舞いやクレーマーへの対応、子供への働きかけ方が明らかになってきています。
- 低モラル行動が生じる認知プロセスを明らかにする研究を進めています。実証実験で収集したデータを解析し、なぜ、どんな時に低モラルな行動が生じるのかの解明を進めています。
- 低モラル行動を認識するための「モラル行動認識技術」の構築も進めています。3次元深度センサを利用し、人々の低モラルの行動の認識が可能となります。

### 今後の展開

- いくつかのケーススタディを通じ、「モラルインタラクション」を実現するための仕組みが明らかになってきました。今後は、この技術を発展させ、友好的なサービスを行いながらも、モラルインタラクションを実現する「共生状態」の実現に向け、研究を進めていきます。

### 対コロナへの関連

- コロナ下の影響において、接客などの対人サービスには様々な制限を受けています。本研究で構築した技術を利用し、人々の代わりに、ロボットがこれらの対人サービスを行うことで、コロナの制限を乗り越えることが可能となります。

