

D3 深層インタラクション

街角環境で人と共生するインタラクション・ロボット

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取り組みを進めています。

特徴

- 日常的なサービスの中で、「モラルインタラクション」を融合させた人とロボットの「共生状態」実現に向け、研究を進めています。
- 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基礎技術の解明を行っています。不適切な人々の行動を注意する技術や、クレーマーへの対応といった人々のモラルに働きかけるための方法が明らかになってきています。
- イベントでの行列整理を行う警備員ロボットや、店内での商品案内と注意喚起を行う店員ロボットの実証実験を通じ、友好的なサービスに加えてモラルインタラクションの能力を持つロボットが顧客や店員にとってポジティブに受け入れられることが明らかになってきました。

今後の展開

- 人とロボットの共生状態を実証するため、店舗で店番サービスを行う店員ロボットの実証実験を実施する予定です。人の姿勢や音情報を認識する技術を統合したモラルインタラクションや商品案内・推薦サービスの開発を進めています

テーマ「Society5.0への貢献～サイバーとフィジカルの融合に向けて～」との関連

- Society5.0では、人々の代わりに働くロボットが期待されています。そのためには、人々の行動をモラルあるものに保ち、安心感をもたらす「モラルインタラクション」が必用となります。本研究では、この「モラルインタラクション」の実現に向け研究を進めています。



実フィールドでの様々なサービス

連絡先：インタラクション科学研究所 担当 佐竹 聰 E-Mail: satoru@atr.jp

本研究は、JST/CRESTの支援を受けて研究を実施しています。