

先端科学技術研究科 修士論文要旨

所属研究室 (主指導教員)	インタラクティブメディア設計学 (加藤 博一 (教授))		
学籍番号	2111007	提出日	令和 5年 1月 19日
学生氏名	秋吉 拓斗		
論文題目	触れ合い対話を伴う思考整理支援ロボット実現に向けた接触動作のモデル化		
要旨			
<p>生活の中で人間と社会的に関わるコミュニケーションロボットの実用化が進んでいる。その役割の一つとして、メンタルヘルス支援が注目されており、人間の悩み解決に気づきを与えるために思考整理を支援するロボットが研究されている。思考整理に取り組む際には、支援者と利用者が信頼関係を構築し、安心感を持って作業を進めることが重要である。そのために支援者は、受容的態度や共感的理解といった対話技術を用いる一方で、介護の文脈で多く用いられる身体接触は実用化には至っていない。効果的である身体接触が実用化されていない原因として、いつ、どのように、どのくらいの頻度で接触すべきかが未解明であることが挙げられる。そこで本研究では、利用者への身体接触を活用した思考整理支援ロボット実現の第一歩として、抱擁姿勢での触れ合い対話における人間の接触動作の解析を行い、対話状況に応じた接触動作のモデル化を行うことを目的とする。本研究では、悩みと目標の二種類の話題について思考整理を支援する対話の中で、支援者役である被験者の接触動作データを遠隔操作により発話可能なマネキンを用いて収集した。解析結果により、触れ合い対話中の支援者の対話状況に応じた抱き直し動作や撫で動作、叩き動作といった人間の接触動作モデルを確率分布として構築した。</p>			