

# 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)	ソーシャル・コンピューティング (荒牧 英治 (教授))		
学籍番号	2211308	提出日	令和 6年 1月 17日
学生氏名	山崎 康之介		
論文題目	家庭内ロボットの可能な気が利く行動の分析と多段常識推論の活用		
要旨			
<p>発話指示からユーザの補助タスクを行うようなタスク指向型の家庭内ロボットの実現は、人とロボットが共生する社会において重要な目標であり、分野横断的な技術を利用した家庭内ロボットの開発や研究が多く行われている。本研究では、より人間らしいインタラクションによってユーザを支援する家庭内ロボットを実現するために「気が利く」という側面に着目する。気が利く家庭内ロボットは明示的な指示がない状況でも自発的にユーザに役立つ補助タスクを実行できるロボットと考えられるが、このような気が利く家庭内ロボットに関する研究はほとんど存在せず、課題が多く残されている。本研究では既存のデータセットの改善と分析によって気が利くシナリオの性質や推論手法の手がかりを調査した上で、推論手法の提案を行う。提案手法である常識的な知識を明示的に用いる多段推論の実験では気が利く行動の推論の難しさが示唆された一方で、常識的な多段推論が有効である可能性が示唆された。</p>			