

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)	自然言語処理学 (渡辺 太郎 (教授))		
学籍番号	2411119	提出日	令和 8年 1月 19日
学生氏名	小松 秀輔		
論文題目	長期的な人・ロボットインタラクションに向けた関係依存行動の許容特性に関する探索		
要旨			
コミュニケーション中の社会的に適切な振る舞いを説明する理論として、人同士の対話を対象とした研究がおこなわれ、これを人・ロボットインタラクション (HRI) の分野に拡張する研究も議論されてきた。長期的な関係を前提としたコミュニケーションにおいては、関係を考慮した行動の個人最適化が重要な課題となり、そのために重要となる関係が継続する中で動的に変化する要素に着目して行動の適切性を検証する必要がある。 本研究では既存のコミュニケーション理論において対象としている行動と適切性を決定する因子を整理し、関係内で動的に変化する要素を「関係内決定因子」、それによって適切性が決定される行動を「関係依存行動」と定義した。 さらに、実験によってロボットが関係依存行動を行うシナリオでの対話実験を通して、言及した異なる理論を背景とする複数の行動の適切性の傾向を分析することで、上記の概念定義の妥当性を検証し、音声、表情、言語の観測可能な特徴に着目し、社会的に適切なコミュニケーション行動の許容範囲を推定するために関係内決定因子が表出するものが存在するかを探索した。 実験の結果、各関係依存行動は共通の傾向を持って適切性が判断されることが示された。 また、隣接発話における声量の分散が対話が継続するにつれてロボットと近接した被験者ほど一般的な回避傾向よりも特定の行動を許容する傾向が確認された。			