

研究タイトル：

ソーシャルなロボットシステムの構築とインタラクションデザインの研究


氏名：	香川真人 / KAGAWA Masato	E-mail：	masato.kagawa@numazu-ct.ac.jp
職名：	助教	学位：	博士(工学)
所属学会・協会：	ヒューマンインタフェース学会、日本バーチャルリアリティ学会		
キーワード：	Human Agent Interface、Human Robot Interaction、ソーシャルロボティクス		
技術相談 提供可能技術：	<ul style="list-style-type: none"> ・人とロボットとのインタラクションデザイン ・ロボットシステムとの新しいコミュニケーション手法 ・コミュニケーションやインタラクションの認知科学 		

研究内容：

— 「より便利に、より簡単に。」 だけにとどまらない。

私たちは最先端の技術を駆使したロボットやシステムを使い始める際〈利便性〉や〈機能性〉をどうしても求めてしまう。こうした高いテクノロジーに対して私たちはその期待感から受動的な存在となってしまう、ときには人の傲慢さを引き出してしまうこともある。

本研究では、〈関係論的なロボット〉や〈不利益〉、〈社会心理学〉などの幅広い分野の観点から、人が元来もっている **優しさ** やこれまで培ってきた **経験や工夫** を引き出したり、新たな **発見や学び** を生み出すようなインタラクションデザインとソーシャルなロボットの構築を進めています。

- 物陰から群れをなして見守るロボットを援用し、直接的な言葉を交わしていなくとも、雰囲気や振る舞い、同じ場にいる一体感から立ち現れてくるコミュニケーションや、見守りつつ見守れている相互構成論的な人とロボットとの共生論の構築。
- 「もどかしさ」を備えたロボット〈Column〉を用い、周囲の人たちの応援やなり込み、協調などを引き出す。ロボットの制御に伴う「もどかしさ (=不便さ)」による、参加者間の個人間協調を生み出すことでソーシャルメディアータとしての機能やインタラクションデザイン手法を確立。

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	

Research on the construction of sociable robotics and interaction design



Name	Masato KAGAWA	E-mail	masato.kagawa@numazu-ct.ac.jp
Status	Assistant Professor		
Affiliations	Human Interface Society, The Virtual Reality Society of Japan		
Keywords	Human Agent Interface, Huma Robot Interaction, Social Robotics		
Technical Support Skills	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Interaction design between Human and Robot ▪ Novel method of communication with Robot system ▪ Cognitive science of communication and interaction 		

Research Contents

— “More convenient, more easily”

We tend to look for “convenience” and “functionality” when we start to use novel robot or technologies. Our expectations of such novel technologies make us passive and sometimes bring out the arrogance in us.

In this research, we are working on interaction design and social robotics from the perspective of a wide range of fields such as “relational robotics”, “inconvenience benefit”, and “social psychology” to draw out people's inherent kindness, experience and ingenuity, and to create new discoveries and learning.

- By using robots that watch over us from the shadows, we can build a theory of symbiosis between humans and robots that is based on mutual constructivism, in which even if we do not exchange direct words, communication emerges from the atmosphere, behavior, and sense of unity of being in the same place.
- Using “Column”, a robot with a sense of impatience, we will elicit support, commitment, and cooperation from the people around it. We established a function as a social mediator and an interaction design method by creating inter-personal cooperation among participants through the “impatience (= inconvenience)” associated with the control of the robot.

Available Facilities and Equipment
