

# 感性ロボティクス環境による 共生社会基盤技術の研究

研究代表者 加藤 俊一 研究員

## 1. 感性の工学的なモデル(統合化版)の考案

高QoLには、個人が示す感性の多様性に対応することが必要。

### ①主観的な知覚の多様性

対象の拡大:

- モノ(製品・メディア・自然物)
- コト(環境・イベントなどの状況)
- カンケイ(人・人々との関係)

への主観評価尺度

### ②主観的な状況の多重性・多様性

生活シーン中での行動の文脈  
文脈に基づく物理環境の解釈

### ③主観的な意思決定

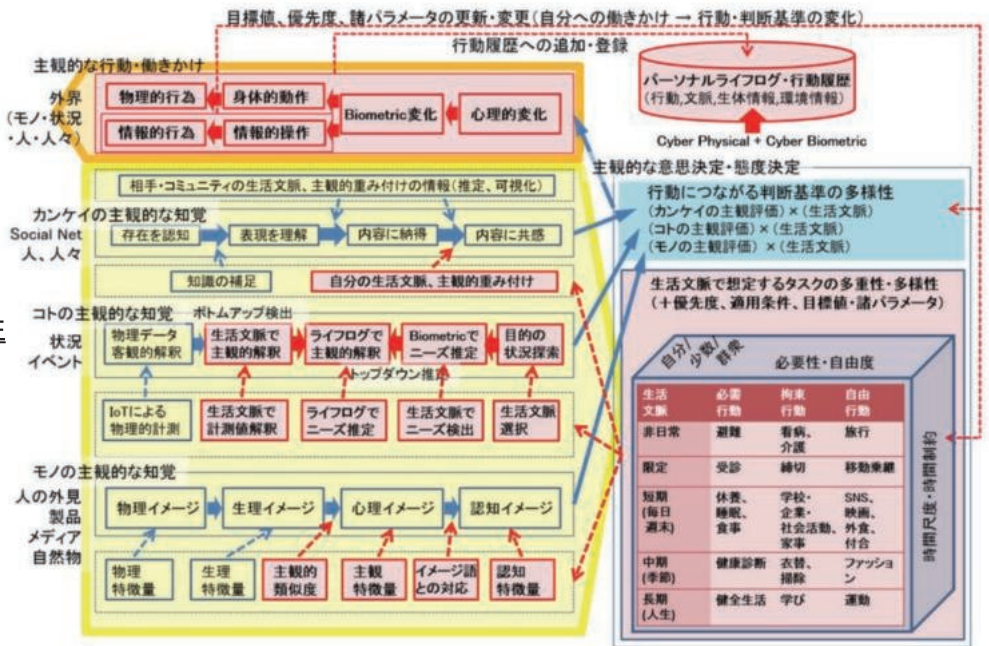
対象の主観的な知覚

- × (必要性、時間、人数)
- × (優先度、適用条件、目標値)

### ④主観的な行動・働きかけ

外界との相互作用

自分の態度変容・行動変化(評価尺度、優先度、目標値を変更)



## 2. 生活文脈の多重性・多様性

ライフスタイル ≡ 生活文脈 × 主観評価尺度

### ①文脈の多重性

複数の役割を担って生活

(例: 個人・学生・家族・バイト先・市民)

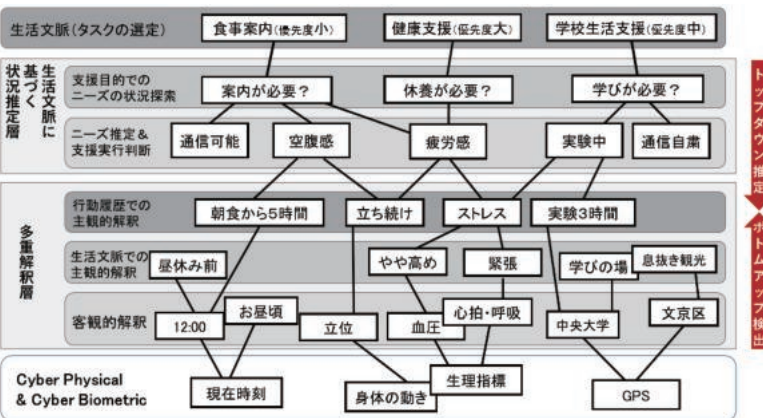
→ 利用したい複数のサービス

### ②指標の主観的解釈の必要性

物理的指標(文脈に即した解釈)

生理的指標(身体の状態→感情、体調を推定)

### ③トップダウン&ボトムアップの制御が必要



## 3. Cyber Physical / Biometric Systemの統合と高QoLのための支援方法の提案

### ○Personal Big Dataの構築

モノ・コト・カンケイ+身体の状態→主観評価→結果としての反応・行動の記録+身体の状態の変化を集積

### ○統合的感性モデル構築

### ○なりたい自分に向けて

個人対応のNudge(提案・激励・社会的巻込)→CPS / CBSによる検証→Nudgeの改良(内発的動機付けへ)

