

## 関わりの中で生まれるロボットの心

藤崎亜由子 (Ayuko Fujisaki)・麻生 武 (Takeshi Asao)  
大阪経済法科大学・奈良女子大学大学院人間文化研究科

「ロボットに心はあるのか？」という問いは、これまで、ロボットにどのような仕組みが具体的に実装されているのかという技術的な問題と、ロボットに心があると感じる人間の心をいかにして引き出すのかという心理学的な問題として扱われてきた。それらのアプローチのいずれも、大きな枠組みで捉えると、心というものを対象（ロボット）のもつ属性として扱ってきたといえるだろう。ロボットには「Xという機能が追加された」、その機能は、以前に比べて人間に「Xという心があると感じさせる」ものである、よって、そのロボットには「Xという心がある（と見なせる）」という具合である。つまり、ロボットにXという機能が存在するからこそ、人はそこに心を感じるという図式がある。

しかし、心とはそう簡単に割り切れるものではなさそうである。例えば、人はふと手にした河原の石が何かを語りかけてくるように感じることもある（もちろん石は生きていないし、心を実現する物理的基盤も構造もない）。また、ある時は、1ヶ月もロボットを置いて旅行に出かけるのは平気なのに、帰ってくるとテレビを見ているときに側に置いてあげないと寂しがらるなんて思うこともある。このような個人内での揺れ動く認識や瞬間的な心の感じ方は、単なる空想や誤差として片付けられるようなものだろうか。

本発表では、心を対象（ロボット／動物など）のもつ属性としてではなく（つまり、心があるかないかの二元論ではなく）、関わりの中で生まれるものとして捉える視点に立ちたい。その上で重要なのは、心の理解の仕方には、実に多様なレベルが存在するというのを認めることである。ロボットは生きてはいないが心はあると考えることも1つの心のあり方だし、頭ではロボットの心を否定しつつも毎日話しかけてしまうというのも1つの心のあり方である。このような、多様でかつあいまいで、一見矛盾するような心をめぐるやりとりの1つ1つを記述し、ロボットに対する人々の行動（仕草、表情、言葉かけなど）や認識（ロボットに喜びや悲しみがあると思うかどうかの意識）を通して、心とは何かという問題にアプローチしていきたいと考えている。

もちろん、人は人との関わりの中では相互に存在を認識し合い、その行動の裏に恒常的な心という存在を想定し合って高度で複雑な社会生活を実現している。それは高度で複雑な心を与えあうという関わり方をしているといえるだろう。では、他の生命体や物理的存在、そしてロボットなどの擬似生命体との間にはどのような心をめぐるやりとりがなされているのだろうか。そこには、ぬいぐるみらしさや、ウサギらしさ、イヌらしさ、ロボットらしさに応じた心のあり方があるのではないだろうか。

以上のような観点から、以下では人間以外の対象（ロボットや動物）との関わりの中で生まれる心について考察を行いたい。まず、従来の研究結果を示しつつ、「関わりの中で生まれる心」という問題提起を再度確認し、その上で対象（ロボットや動物）

に心を感じるコミュニケーションのレベルを分類して検討したい。

まず、一般の人々が抱く動物の心に対する認識を探った先行研究では、おおよそ系統発生的に、より高次の機能を持つ動物ほど知能も高く評価されることは確認されてきた。その一方でゴリラよりもニホンザルが高く評価されたり（中島, 1992）、ハチがブタやウシなどと同程度に評価されることなどもみられる（吉田・河村, 1997）。つまり、動物の心に対する理解には、単に生物学的な知識のみならず、親しみやすさや社会的イメージが関係しているのである。また、現代社会では、ペット動物を「家族の一員」とみなす人々が増えている。2000年から日本で施行された「動物の愛護および管理に関する法律」では、動物を命あるものとして定義し、単なるモノではないことを明確にした。歴史的にも動物の心に対する認識は変化し続けているのである。

では、対象（ロボット／動物）との関わりの中で生まれる心とはどのようなものなのだろうか。そこには、対象との関与の仕方の違いから、2つの異なる視点を想定できる。1）観察者の視点：「対象（X）が何かをしているのをみて心を感じる」。2）当事者の視点：「対象（X）と交流するなかでXの心を感じる」。1）は、Xが何かをしているのを観察する視点であり、そのXの振る舞いや存在の中に感情や欲求、信念などを帰属させるような関わりである（例：アリさん、お母さんどこって探している）。2）は、対象との直接のコミュニケーションの中で感じる心である。その時に重要なのは、一方的に対象に心を帰属させるのではなく、相手もまた「自分の心を感じている」と感じるという相互的な関係性である。よって以下では、「心を読み－読まれる」という相互的な関係性を重視したコミュニケーションを6段階に設定した。1）感知しあう心（気配を感じあう）、2）認知しあう心（主体性を認めあう）、3）個別性を認めあう心、4）感情を認めあう心、5）欲求を認めあう心、6）世界を共有する心。さらに、コミュニケーションの成立基盤としての情動の共有に注目し（鯨岡, 1997）、対象への共感性（気持ちの持ち出し）の深化を4段階に分け、それぞれに対応する言葉かけの形式の分類を試みた。1）言葉をかける（コミュニケーション可能性にかける）、2）問いかける（相手の振る舞いに何らかの意図や感情をぼんやりと感じつつも、それを掴みきれていない段階）、3）終助詞「ね」「な」の使用（自分と相手との間で情動が共有されていることを前提とした発話）、4）代弁（自己と対象とが重なりあうかのような共感性の段階）。以上の各段階のコミュニケーションが、さまざまな対象（イヌ、ウサギ、虫、ロボット）と成立しているのか否かを事例に基づき検討していきたい。

現状のロボットは、上述したようなコミュニケーションをすべて可能とする存在とはほど遠い。しかし特筆すべきことは、幼い子どもたちの多くがそのようなロボットとさえもコミュニケーションを試み、その意図や欲求、感情を読み取ろうとすることである。では、将来的にロボットの機能がさらに向上していくとどのようなことが起こるのであろうか。危惧されるのは、生き物よりもロボットに心を感じる可能性である。本物のイヌは臭いし、よだれをたらすし、排泄もし、病気になり死ぬやっかいな存在である。生まれてからまったく生き物と接したことが無い子どもたちが、果たしてこのやっかいな存在を高性能のロボットよりも好むだろうか。本物の生き物や人間よりも、ロボットの心にリアリティを感じる人々が生まれる可能性は大いにある。その時、人間はどう変わっていくのか、何を失うのかを考えなければならない。