

イヌとの関わり場面における人の活動性

- イヌ型ロボットとの比較を通して

An Examination of activity of the human in the relation scene of the dog.

-Through the comparison with the dog type robot.

横井 沙弥佳

YOKOI Sayaka

立命館大学大学院 応用人間科学研究科 対人援助領域

(Ritsumeikan University Graduate School of Science for Human Services)

キーワード：動物介在介入 介在動物 介在ロボット

目的

動物介在介入(Animal Assisted Interaction)場面において主に用いられるイヌを介在動物とし、研究室において、ヒトと介在動物との間にどのような行動が生じるのかという基礎的な知見を示すことを目的とした。比較対象は、イヌ型ロボットのAIBOを介在ロボットとして用いた。

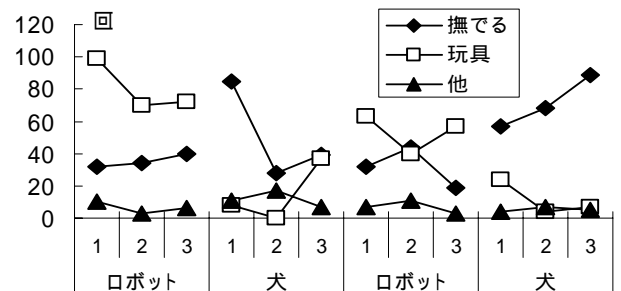
方法

実験協力者 犬に対して嫌悪感や恐怖心、アレルギーなどを持っていない大学生4名であった。**介在動物及び介在ロボット** 介在ロボット:SONY社製のAIBO, ERS-111を用いた。介在動物:ミニチュアダックスフンドのオス(3才)を用いた。介在動物及びロボットのサイズや体色などは近似していた。**分析尺度** 本研究では行動指標と心理指標を分析尺度として用いた。また、心理指標は日本版POMS(Profile of Mood States; 横山・荒記, 1994)を用いた。**実験計画** ABABデザインを用いた。介在ロボット期をA条件とし、介在動物期をB条件とした。各期は3回で構成された。**手続き** 各期の初回と最終回にはPOMSに答えてもらった。実験協力者には30分間、介在動物あるいはロボットと自由に過ごしてもらった。その間、実験者は実験室内に安全保持のため入室し、実験協力者の様子を撮影記録し、また協力者と会話も行った。実験終了後は10分程度のインタビューを行った。

結果

1:行動生起数及び発話生起数とインタビュー結果 図1に行動生起数の抜粋を示した。縦軸は生起回数を表した。特に行動においてはどの協力者も全体的に撫でる行動が多く見られ、続いて玩具を用いることが多かった。発話においては協力者ごとに生起数の差異が見られた。しかし、各実験協力者の行動生起数及び発話生起数からは介在動物と介在ロボットにおける差は見られなかった。インタビュー結果では、介在動物に対して、楽しい、癒されるなどの回答があった。また、介在ロボットに対して、成長するのが楽しい、難しい、疲れたなどの回答が特徴的であった。**2:POMSの結果** 多くの協力者が介在動物あるいは介在ロボ

ットとの接触後において、得点を減少させたが、しかし、介在動物あるいは介在ロボットとの接触後の得点に差はなかった。



考察

1:行動に対する影響 本実験において、4名の行動生起数および発話生起数から介在動物及びロボットとの間に大きな差はみられなかった。原因として、行動カテゴリーの数が少なく、今回の観察では行動を細かく拾うことができなかったことが挙げられる。また、日時によって介在動物自体のコンディションが異なっていたため、協力者の行動は、介在動物の活動性と大きく関係していると考えられる。加えて、今回用いた介在ロボットは、音声認識ができない点や可動性の点でかなり介在動物との差異があった。これらの点を改善することで、異なる知見を得られる可能性がある。**2:感情に対する影響** POMSの得点を介在動物と介在ロボットの接触前後で比較した結果、各個人のデータから差異が出ることはなかった。このことから、介在動物と介在ロボットでは心理的指標において効果の差はないことが示唆された。

引用文献

Kruger, K.A. & Serpell, J. A. (2006) Animal-assisted interventions in mental health: Definitions and theoretical foundations. In Aubrey, H. F. (Ed.) *Handbook of Animal-Assisted Therapy: Theoretical Foundations and Guidelines for practice*. Academic press. pp.15-26