

# 透明性の錯覚はロボット相手でも生じる

○羽生奈央<sup>1</sup>・#西村優佑<sup>2</sup>・#Hamed Mahzoon<sup>2</sup>  
 (大阪大学生命機能研究科<sup>1</sup>, 大阪大学基礎工学研究科<sup>2</sup>)

## 目的

誰かに嘘を吐いた時,相手に嘘がバレているのではないかと思ってしまうことがある.このような,自分の内面的な情報が他者に漏れていると,他者の認識の正確さを実際よりも過大評価してしまう傾向を,透明性の錯覚という(Gilovich, Savisky & Medvec, 1998).

これまでの透明性の錯覚の研究では,人間同士で,どういった場面や課題・条件時に透明性の錯覚が生じるのか検討されてきたしかし,透明性の錯覚が人間同士でのみ生じる効果か否かは議論されておらず,我々の行う他者の内的な状態の推測が,人間以外の存在相手にも同様に生起するのかどうかはまだ明らかになっていない.本研究では,透明性の錯覚が人間以外の存在であるロボットに対しても生じるのか否かを検討した.

## 方法

**刺激** 通常の飲み物としてカルピス 30ml を 4 つ,まずい飲み物としてカルピス 25ml と酢 5ml を足し合わせたもの 1 つを用いた. 質問紙の項目の「どれくらい無表情を装えたか(10 件法)」, 「観察者は何%の確率で味が異なる飲み物の番号を当てられるか(11 件法)」をそれぞれ無表情への自信度,正解予測割合とし,スコアを集計した.

**手続き** 実験参加者と初対面の人間を観察者とする対人間条件と,Pepper を観察者とする対ロボット条件の 2 条件で行った.実験は Gilovich ら (1998, Study 2a),鎌田(2007)と同様の手順で行った.詳細は以下の通り. (1)被験者は実験室に入室し,5 つのカップが並べられたテーブルを挟んで,観察者の前に立った. (2)被験者は実験者から送られた合図に応じて,1 から 5 までの番号が割り振られたカップを一つずつ順番に飲んだ.(3)全てのカップに入った飲料を飲み終わるまで(2)を繰り返した. (4)被験者は実験室を退出し,別の部屋で質問紙に回答した.なお,まずい飲み物の提供順はランダムであった.

## 結果

透明性の錯覚が生じたか否かを確かめるため,正解予測割合について,対人間条件とチャンスレ

ベル,対ロボット条件とチャンスレベルで差があるか否かを Wilcoxon の順位符号和検定で検証した.その結果,対人間条件とチャンスレベルの間 ( $p < .001$ ),対ロボット群とチャンスレベルの間 ( $p < .001$ )で有意な差がみられた.対人間条件と対ロボット条件の各中央値に差があるか否かを Mann-Whitney 検定で検証したが,両条件の間には有意差はみられなかった ( $p = .421, n.s.$ ). Figure 1 に各条件の予測正解割合の平均値を示した.

無表情への自信度と正解予測割合の間に相関があるか否かをスピアマンの相関係数を用いて検討した.結果,対人間条件では,無表情への自信度と正解予測割合の間に負の相関がみられたが ( $p < .010$ ), 対ロボット条件では相関はみられなかった ( $p = .242, n.s.$ ).

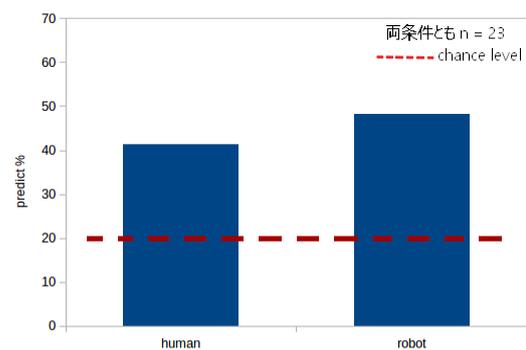


Figure 1 各条件の予測正解割合の平均値

## 考察

本研究の結果から,透明性の錯覚は人間と人間の間だけでなく,人間とロボットの間でも生じることが明らかになった.また,人間条件とロボット条件の間で正解予測割合に差がみられなかったことから,透明性の錯覚という効果においては,事件参加者は,観察者のロボットを人間と同じような存在として扱っていたと考えられる.

以上二点を合わせて考えると,我々は人間でない存在に対しても,ある程度人間と似た機能を持つ他者として扱っていると考えられる.ただし,本研究での対ロボット条件での透明性の錯覚の生起メカニズムが,対人間条件のものと同じか否かは未だ議論の余地がある.透明性の錯覚の生起メカニズムに関する追求は今後の課題である.