Course number		U-LAS70 10001 SJ50											
Course title (and course title in English)	TILASセミナー コルットとの本本を生んる					name and c	e, job title, department	Graduate School of Informatics Professor, KANDA TAKAYUKI Graduate School of Informatics Program-Specific Associate Professor, SEO Stela Hanbyeol					
Group	Seminar	Seminars in Liberal Arts and Sciences Nu					er of credits	2 Number weekly time block				1	
Class style		seminar (Face-to-face course)		Year/semest		eers 2025 • First		semester		Quota (Freshma	an)	15 (15)	
Target year	1st ye	ear students	Eliç	gible stude	nts	Fo	or all majors			ays and eriods			
Classroom	(Main Campus)								Language of instruction			se	
Keyword	知能ロボティクス / ロボット / 人工知能 / コミュニケーション												

[Overview and purpose of the course]

ロボットに関する研究開発が進み、人間そっくりの外見のアンドロイドロボット、人のように二足歩行するロボットなどが作られるようになってきた。「Pepper (Softbank)」「Astro (Amazon)」など、人とコミュニケーションするロボットの商品化も進む。時には店頭などの日常空間でもロボットを目にするようになってきた。

この授業では、もう少し技術開発が進んだ近い将来にこのようなロボットが我々の日常生活に入ってくる将来像について考える。そのために、資料の輪読とアクティブラーニング形式の学習により、人々とコミュニケーションする「ソーシャルロボット」にかかわる諸技術について入門レベルの知識を学ぶ。また、ワークショップ形式でロボット(特に、ソーシャルロボット)がどのように我々の日常生活の中に入ってくるのか、その将来像を検討する。これらの題材を通じて大学でこれから身に着けることが期待される、自ら能動的に学ぶ力、対話から学ぶ力、新しいアイデアを生み出す創造性、に触れることのできる少人数制の授業を行う。

[Course objectives]

人々とコミュニケーションする「ソーシャルロボット」に関する入門レベルの知識を習得する

[Course schedule and contents)]

授業計画は下記の通りである。1課題あたり1~2週の授業を予定する。ただし講義の進捗などに応じて一部内容を変更する場合がある。なお、授業回数はフィードバックを含め全15回とする。

- 1. 導入
- 2. ロボットのハードウェア
- 3. 人工知能
- 4. 人間のコミュニケーション
- 5. ソーシャルロボットのアプリケーション
- 6. 倫理・法的・社会的な課題 (ELSI)
- |7. ワークショップ: ロボットとの未来を考える
- |8. 発表と議論

Continue to ILASセミナー :ロボットとの未来を考える(2)

ILASセミナー :ロボットとの未来を考える(2)

[Course requirements]

2回目の授業から、各自、ノートPCを持参すること。ノートPCを準備できない場合には、事前に教員にコンタクトをとること。

[Evaluation methods and policy]

平常点評価(授業への参加状況、小レポート)による。詳細は初回授業で説明する。

[Textbooks]

Not used

[References, etc.]

(References, etc.)

Introduced during class

[Study outside of class (preparation and review)]

配布資料をもとに予習・復習をすること

[Other information (office hours, etc.)]

オフィスアワー:メールによる事前予約のこと。メールアドレスは以下の通り:

神田:kanda@i.kyoto-u.ac.jp