

広域限界集落における超高齢者の 見守り・自立支援に関する研究

奈良先端科学技術大学院大学
神原 誠之 浮田 宗伯

広域限界集落における超高齢者の 見守り・自立支援に関する研究

研究開発の目的

広域な限界集落における、複数の見守り方式により、単なる見守りだけでなく改善
行動教示による自立支援を視野に入れた研究開発



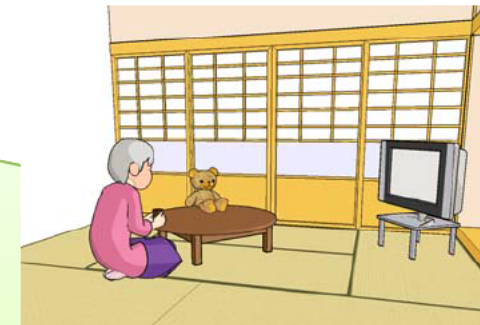
装着型センサによる
異常行動検出

さりげない
見守り



カメラによる
生活動作の計測・評価

統合的な
見守り・自立支援
システム

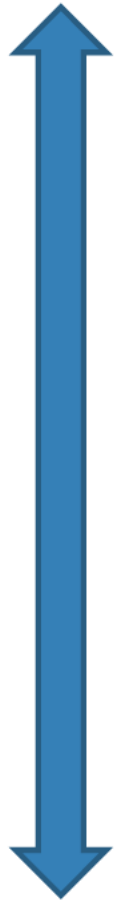


継続的なロボット対話による
意思認識・改善行動の教示

積極的な見守り
(おせっかい)

高齢者とロボットと対話の種類

見守り側 (高齢者) ○
見守り側 (医者・管理者) ×



話し相手(雑談相手):

- 友人との会話のような自然で魅力的な対話
 - 発話機会の増加による認知症・鬱予防
 - 継続的対話によるロボットとの信頼関係の構築
 - 対話からの嗜好・性格などの情報収集

見守り:(非常時・平常時における生活行動の把握)

- 対話による生活行動(外出・食事・動作)の情報収集
- 生活状況・健康状態の把握(体調チェック・診断)
 - 的確な助言内容決定のための生活行動情報収集

生活改善の助言(行動変容):

- システムや医者からの自立生活のための助言
 - 自立支援(生活改善)のために対話内容の生成
 - 信頼関係に基づく説得力の向上

見守り側 (高齢者) ×
見守り側 (医者・管理者) ○

対話による情報収集(センシング): 生活行動の情報収集



質問の回答に関する音声データと GPSデータの整合性

音声データ

日付	時間	場所	目的	知り合い
2014/7/20	-	川	-	一人だけ
2014/7/20	9:15	畑	農作業	-

GPSデータ



—高齢者とTVを見ながら雑談するロボット—



高齢者の発話機会を増やす ソーシャルメディア仲介ロボット



広域限界集落における超高齢者の 見守り・自立支援に関する研究

研究開発の目的

広域な限界集落における、複数の見守り方式により、単なる見守りだけでなく改善
行動教示による自立支援を視野に入れた研究開発



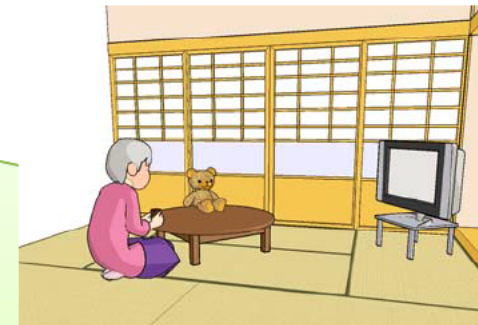
装着型センサによる
異常行動検出

さりげない
見守り



カメラによる
生活動作の計測・評価

統合的な
見守り・自立支援
システム



継続的なロボット対話による
意思認識・改善行動の教示

積極的な見守り
(おせっかい)