

情報通信工学特別講義 レポート

濱崎 直紀

(学籍番号 : 28G19096)

令和2年10月21日

課題 1

「カーツワイルの未来予測」および「人体 神秘のネットワーク」,「石黒浩教授の最後の授業」などから, ロボットと共生する未来社会の実現イメージを提案し, 自らの期待や不安, あるべき方向について意見を述べよ.

(回答)

私がイメージしたロボットと共生する未来社会は, 人が生活する環境(家, 会社などの建物)自体をロボットにするという形の共生社会です. 家が, 効率的な間取りやその時の目的に応じた部屋の形式に自律的に変形したり, 清潔に保つために勝手に掃除が行われるなど, 様々な想像ができます. 建物自体がロボットになれば, 老朽化などのメンテナンスをロボット自体が管理するなど, 効率化以外にも安全な生活という点にも期待ができます. このような技術の発展は, 高齢化が進んでいる今の日本の社会では特に重要であり, 非常に役立つものだと思います.

しかし, 生活の環境というものは生きる上でとても重要であり, そこをロボットに完全に任せるのは簡単なことではないと思います. 例えば, メンテナンスにおいてロボットが何かしらのエラーで正常に点検ができず, それに気づかずに放置されると, 倒壊の恐れなどが出てきます. このような問題は, どの活用方法でも問題になるものと思いますが, 生活環境という非常に身近な場合では, 問題が生命の危機にまで発展する恐れがあります. もちろん, 人であろうとロボットであろうとミスやエラーは付き物なので, 大きな問題では無いようにも見えますが, ロボットの場合はその責任を誰が負担するのかなど, 別の問題にも発展しかねません. 技術の発展はもちろんですが, 制度をしっかりと整備して, 実用上の問題を慎重に精査することが大切だと思います.

課題 2

サイバネティック・アバターの 2050 年と 2100 年の未来社会の実現イメージを提案し, 自らの期待や不安, あるべき方向について 500~1000 文字程度で意見を述べよ.

(回答)

2050 年には, 自分の体の動き, あるいは想像した動きが遠隔のアバターに反映され, 重労働や通常ではできない動きを再現するときに活用できるような技術になっていると思います. さらに技術が発展した 2100 年には, 複数のアバター操作が可能になり, あるところでは仕事をし, あるところでは別の作業をするなど, 一人当たりの労働力が何十倍にも跳ね上がるような技術が期待されます. あらゆることを一斉にすることで, 疲弊してしまうという懸念点もありますが, 感覚まで同期できるのであれば, リラックスをするアバターも作ることで, 息抜きも同時に行えるのかもしれません.

しかし, あまりにもサイバー上の世界が現実に近いと, 現実との区別がつかなくなる恐れがあると思います. 現実世界ではできないことを試みてしまい失敗し, 時にはそれが命の危険を伴うかもしれません. また, サイバネティック・アバターに慣れ切ってしまい, 依存するようになると, 現実での身体能力が低下してしまう可能性もあります. これらのことがどれだけ問題となるのかは分かりませんが, 少なくとも考慮すべき問題ではあると思いました.

とはいえ，人が自分の能力の限界に捕われることなく，自由自在に活動できる技術は，とても魅力的であり，人々が生活する上で非常に有用な技術だと思いました。