



2025

「来歴」 (公式)

小野哲雄

70、 経歴を通知

ページ *ノート*

閲覧 *編集* *履歴を表示* *ツール*

出典: フリー百科事典『ウィキペディア (Wikipedia)』

小野 哲雄（おの てつお、1949年1月 - ）は、日本の情報工学者。北海道大学大学院情報科学研究科教授。専門分野はヒューマンロボットインタラクション (HRI)、ヒューマンエージェントインタラクション (HAI)、ロボット倫理学、人工知能、環境知能。博士 (情報科学)、情報処理学会フェロー。

ヒューマンエージェントインタラクション (HAI) と呼ばれる研究領域を世界的に先駆けて切り拓いてきた。[[][]] さらに、1990年代に開発したコミュニケーションロボットが話題エージェントを用いた研究は HRI / HAI の分野において世界的に画期的な研究と位置付けられている。

概要 (編集)

北海道札幌市出身。[[][]]富良野市立東光中学校、北海道立札幌西高等学校、北海道教育大学卒業。大学卒業後は、札幌ソフトウェア専門学校にて専任講師となる間勤めをしながら、北海道科学技術大学院大学情報科学研究科に入学。1997年に北陸先端科学技術大学院大学情報科学研究科博士後期課程を修了し、同年にATV知能映像情報研究所の客員研究員となる。2000年に公立京大で津波大学システム情報科学研究科情報アーキテクチャ学科の助教授となり、2005年には同学科の教授に就任。2008年10月には北海道大学大学院情報科学研究科の教授となり、2019年に同大学院情報科学研究科教授に就任。[[][]]

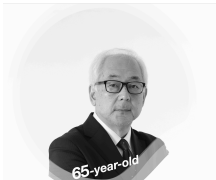
受賞 (編集)

- 2024年 情報処理学会 フェロー 特別 [[][]]
- 2024年 情報処理学会 論文賞 受賞
- 2023年 情報処理学会 論文賞 受賞
- 2021年 情報処理学会 論文賞デジタルコンテント (DCCDA) 論文賞 受賞
- 2019年 情報処理学会 論文賞 受賞
- 2013年 International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2013), Honorable Mention Award
- 2012年 ヒューマンインタフェース学会 特別賞 受賞
- 2009年 情報処理学会 論文賞 受賞
- 2007年 ヒューマンインタフェース学会 2007年度 論文賞 受賞
- 2001年 情報処理学会 平成13年度 山下宏治研究賞 受賞

所属学会 (編集)

- 日本ロボット学会
- 電子情報処理学会
- 情報処理学会
- 人工知能学会
- ヒューマンインタフェース学会
- ACM

[https://ja.wikipedia.org/wiki/小野哲雄 より]



裏の「来歴」 Tetsuo Ono's Private Resume

小学校時代：本人は**神童**だと思っていた...

中学校時代：**フロイト**の精神分析入門、夢分析に衝撃を受ける！



この本をいつ頃お読みになりましたか？

中学生の頃です。こんな世界があるのか！と、衝撃を受けました。無意識に隠る夢を分析すると他の人が何を本当に思っているのかがわかることは驚かしてました。しかし、フロイトの精神分析は他者による検証ができないという点で科学として成立しません。大勢の人を巻き込むフィクション世界作り上げなければ、科学の仲間から断たれると思います。

https://costep.open-ed.hokudai.ac.jp/like_hokudai/article/9028



#120 人とロボットの<間>(2) ～「私たち」を知る3冊～

前回の記事では、人とロボットのインタラクションの世界的に著名な小野智博さん（北海道大学工学部情報科学部資料館蔵）に、研究や小野さん自身のことについてお話を伺いました。この記事では同じ経営学部の小野さんに、推薦していただいた「独りがよむ」「独りがよむのかいな」「人とロボットの<間>をデザインする」の3冊の本を届けてインタビューを行いました。

【推薦7冊・総合教員2年／宮田ひとみ・総合教員1年／足達典幸・農学部1年】



https://costep.open-ed.hokudai.ac.jp/like_hokudai/article/9028

[1978-1984 不遇・自棄的な時代を過ごす]

モラトリアム... 大学に行くなら、歩いて行けるところが条件...

大学へは行かず、塾経営（高校入試道場「理想」）、焼き鳥屋（「俄」、「槍」）などで修行を積む。焼き鳥屋の勤務は大学卒業後も続く。

当時は勤務後、深夜から朝にかけて、哲学書（ニューアカ（柄谷行人、浅田彰など）、記号論・脱構築（デリダ、ラカンなど）、構造主義（フーコー、レヴィ＝ストロースなど））、マルクス・エンゲルス選集などを読む日々を送る。現代詩の創造的な読みに関する研究にも携わる。なぜか大学は5年で追い出される。



【1985-1992 札幌ソフトウェア専門学校講師】

バブル前夜。ひょんなことから、専門学校の講師となり、プログラミングにはまる。

当時、最新の大型計算機 HITAC M-180, M-240 に触れる。(いまのスマホの数分の1の性能?)

98XA で Lisp や Prolog が動き、それに衝撃を受ける。

計算機による人間の知能の実現に興味を持つ(とてもナイーブですが)。

Macintosh SE/30 に心奪われたのもこの頃か。

わけもわからず、「岩波講座 情報科学」全 24 巻を読破!

当時としてはすごいクオリティの講座だと今でも思う。

応用情報工学科 学科長にて退職。



【1992-2001 JAIST(修士・博士)】

バブル崩壊、32歳にして職を辞して、無謀にも大学院へ進学。

面接では「状況論的認知」について語る(何も理解していなかった(いまも))

計算機環境にビックリ(1人1台 SUN workstation)、超並列計算機 CM-5、並列理論マシン PSI が使い放題！

ボスは同じ年だった...

【修士論文】免疫のメカニズムを用いた感情の計算モデル

修士の2年間はずっと免疫の勉強をしていた。(多くのご批判をいただく...)

【博士論文】マルチエージェントによる言語の進化

(指導教員がいなくなったので、仕方なく...)

ビジン、クレオール、ピッカートン、チョムスキー、...

でも、面白かった！



九谷焼でできた JAIST からの表彰状 (3kg ぐらいある)...

断捨離できない... どうすればいいだろうか? ...

【1997-2001 ATR 知能映像通信研究所】

女子大講師の職を離れて、1年契約のATRへ！(500万円の奨学金返済が始まる...)

ATRは研究するには良い環境だなと思う。変な人もたくさんいた(笑)
コミュニケーションロボット Robovie の研究開発 (with 石黒浩(阪大),
今井倫太(慶應))

HRI (Human-Robot Interaction), HAI (Human-Agent Interaction) などの研究を世界に先がけて始める！

発表すれば受賞する、トップカンファレンスに採択されるという幸運が数年続く！



(今井倫太先生(慶應大)、石黒浩先生(阪大)、小野哲雄(北大))

【2001-2009 公立はこだて未来大学 准教授→教授】

公募に応募した 3 件から採用通知を受けるが、一番面白そうな大学へ。

従来のコンセプトや枠にはまらない大学！

立ち上げ（2 年目から）に携わらせていただく。教務委員長、経営企画室長などを経験させていただく。充実していた！

個人的には、大学院博士課程修了後、7 年で「教授」は偉い！？

でも、まだ研究がしたいな... という思いが募る。



【2009-2025 北大】

2009 年に北大に異動。この年より、副専攻長、専攻長、副専攻長、専攻長、

副専攻長と役職が続く...

濠洲系工学研究室から、ヒューマンコンピュータインタラクション研究室
へ改名

棟方清先生 (2010 - 2016)、坂本大介先生 (2017 -) に支えていた

だけ、教育研究に励む

【2025- 京都橘大学】

2025 年 4 月に 京都橘大学 工学部 情報工学科へ着任 (予定)

2026 年 4 月の **「ロボティクス学科」** (仮称) の設立を目指す！



ROBOTICS

工学

ロボティクス学科

THE UNIVERSITY OF EDUCATION, KYOTO



京都橘大学 ロボティクス学科

2026年4月開学科予定！

研究業績一覧

ジャーナル論文&論説

- [1] 藤原舞乃, 坂本大介, 小野哲雄 (2025). ソーシャルロボットにおけるプライバシーに配慮した顔のデザインの探求的研究. 情報処理学会論文誌, Vol. 66 (2), pp. xxx-xxx (採録)
- [2] 日下部亮, 坂本大介, 小野哲雄 (2025). RingSense: スマートフォン背面のジェスチャ入力を実現するスマホリング型インタフェースの設計と実装. 情報処理学会論文誌, Vol. 66 (2), pp. xxx-xxx (採録)
- [3] 小野哲雄 (2024). マルチエージェントに特許, HAI を開拓, そしていま再挑戦. (特集「エージェント技術の過去・現在・未来」[総説論文]). 人工知能学会誌, Vol. 39, No. 3, pp. 288-304, 2024年5月.
- [4] 阿部優樹, 崔 明根, 坂本大介, 小野哲雄 (2023). ストリームライブチャット入力を想定した半透明ダブルフリックキーボードの検証. 情報処理学会論文誌, 情報処理学会, Vol. 64 (2), pp. 352-365.
- [5] 崔 明根, 坂本 大介, 小野 哲雄. 2023. Kuiper Belt: VRにおける自然ではない視線角度を用いた視線入力手法の提案. 情報処理学会論文誌, 情報処理学会, Vol. 64 (2), pp. 400-416.
- [6] Sho Mitarai, Nagisa Munekata, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2021). Designing Hand Gesture Sequence Recognition Technique for Input While Grasping an Object, Journal of The Virtual Reality Society of Japan (TVRSJ), Vol.26, No.4, pp. 333-344.
- [7] 植 大地, 大内 器, 坂本 大介, 小野 哲雄 (2021). 仮想エージェントによる応援が クライミング競技者のモチベーションに与える影響, 知能と情報, 日本知能情報フェジィ学会誌, Vol. 33, No. 4, pp. 798-810.
- [8] 岡田友哉, 坂本大介, 小野哲雄 (2021). スキーボールによる興奮度実測

作に向けた ユーザ定義型ジェスチャの設計と認識, 情報処理学会論文誌, Vol. 62, No. 2, pp. 654-666.

- [9] 藤 明樹, 坂本大介, 小野哲雄 (2021). Bubble Gaze Lens : バブルレンズ法の視線操作への適用, 情報処理学会論文誌, Vol. 62, No. 2, pp. 667-679.
- [10] 秋葉翔太, 藤 明樹, 坂本大介, 小野哲雄 (2021). 選択ターゲット候補の半円状再配置によるスマートフォンでの片手選択操作手法の提案, 情報処理学会論文誌, Vol. 62, No. 2, pp. 689-700.
- [11] 藤 明樹, 坂本大介, 小野哲雄 (2020). Bubble Gaze Cursor : バブルカーソル法の視線操作への適用, 情報処理学会論文誌, Vol. 61, No. 2, pp. 221-232, pp. 667-679.
- [12] 鈴木健司, 坂本竜基, 坂本大介, 小野哲雄 (2020). 片手での小型携帯端末操作のための任意情報を利用したズームアウト操作インタフェース, 情報処理学会論文誌, Vol. 61, No. 2, pp. 233-243.
- [13] 巻口啓宗, 高田英明, 坂本大介, 小野哲雄 (2020). 両面透過型多層空中像表示技術の提案と実装, 情報処理学会論文誌, デジタルコンテンツ, Vol. 8, No. 1, pp. 1-10.
- [14] 小野哲雄 (2019). 社会的ロボットの行動設計のための設計: ヒューマンロボットインタラクションの立場から, 日本設計工学会, Vol. 54, No. 11, 711-716.
- [15] 黒澤敏生, 坂本大介, 小野哲雄 (2019). スマートウォッチの傾きと超音波センサーの組み合わせによるポインティング手法, 情報処理学会論文誌, Vol. 60, No. 2, pp. 364-375 .
- [16] 水丸和樹, 坂本大介, 小野哲雄 (2018). 視覚ロボットの発話の重なりによって創発する空間の知覚, 情報処理学会論文誌, Vol. 59, No. 12, pp. 2279 - 2287 (Dec. 2018).
- [17] 山下 峻, 飯 直介, 坂本 大介, 小野 哲雄 (2018). 予測変換を用いた初心者向け作曲支援システム, 情報処理学会論文誌, Vol. 59, No. 11, pp. 1965-1977 (Nov. 2018).
- [18] 春日暁, 榎方暁, 坂本大介, 小野哲雄 (2018). Human-Pet Interac-

tion のなかの社会的ロボット：家庭におけるフィールド調査，情報処理学会論文誌，Vol.59, No.8, pp.1520-1531 (Aug. 2018).

- [19] 藤手洗彰，榎方雄，小野哲雄 (2017). 物を把持した状態における超音波センサを用いたハンドジェスチャ入力の問題抽出と新手法の開発，パーチャルリアリティ学会，Vol. 22, No. 1, pp. 41-50. DOI: http://doi.org/10.18974/tvsrj.22.1_41
- [20] Benjamin Luke Evans, Izumi Fuse, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2017). Deployment of an Interactive JavaScript Application to Aid in Understanding the Digitalization of Sound, The Journal of Information and Systems in Education, Vol. 15, No. 1, pp. 42-47.
- [21] 小野哲雄 (2016). 人工知能やロボットと人間の関わりにおける研究倫理，ヒューマンインタフェース学会誌，Vol. 18, No. 2.
- [22] 植田一博，小野哲雄，今井倫史，長井隆行，竹内勇剛，飯島和行，大本義正 (2016). 意思疎通のモデル論的理解と人工物設計への応用，人工知能学会誌，Vol. 31, No. 1, pp. 3-10.
- [23] 今井倫史，小野哲雄，藤沢一彦，大澤博隆，飯塚博幸，梶川園 (2016). 人の適応性を支える環境知能システムの構築，人工知能学会誌，Vol. 31, No. 1, pp. 43-49.
- [24] Kiyohide Ito, Junichi Akita, Yoshiharu Fujimoto, Akihiro Masatani, Makoto Okamoto, Tetsuo Ono (2015). Future-Body-Finger: A Novel Alternative Aid for Visually Impaired Persons, International Journal on Advances in Life Sciences, Vol. 7, No. 1 & 2, pp. 54-64, 2015.
- [25] 榎方雄，小野哲雄 (2015). CG キャラクタを操作するインタフェースデザインの類似性がユーザに与える影響，ヒューマンインタフェース学会論文誌，Vol. 17, No. 2, pp. 171-177.
- [26] 榎方雄，櫻井高太郎，中村光寿，吉川浩，小野哲雄 (2015). バイオフィードバックゲーム“The ZEN”のトレーニング効果とエンタテインメント性？ 長期実験観察と治療応用の一症例の報告？，デジタルゲーム学研究，Vol. 7, No. 2, pp. 63-74, 2015.

- [27] Shigeo Yoshida, Takumi Shirokura, Yuta Sugiura, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono, Masahiko Inami, and Takeo Igarashi (2015). RoboJockey: Designing an Entertainment Experience with Robots, IEEE Computer Graphics and Applications (CG&A), Vol. 36, Issue: 1, pp. 62-69, DOI: 10.1109/MCG.2015.1. (Impact Factor: 1.12)
- [28] 代藤巧, 榎方雄, 小野哲雄 (2013). ExciteTube : 鑑賞者の興奮を共有する動画鑑賞システム, 『日本バーチャルリアリティ学会論文誌』, Vol. 18, No. 3, pp. 247-254.
- [29] 小野哲雄, 今吉晃 (2013). 「空気を読むロボット」: コミュニケーション空間を利用した人を動かす HAI デザイン, 『人工知能学会誌』, Vol. 28, No. 2, pp. 284-289.
- [30] 松原仁, 榎英克, 鈴木雄二, 和田雅昭, 片桐恭弘, 中島秀之, 鈴木恵二, 小野哲雄 (2010). ロボットを対象とした新しい相互作用のデザインの試み: 顔触光視覚興用ロボット IKABO を例として, 『認知科学』, Vol. 17, No. 3, pp. 572-579.
- [31] 小野哲雄 (2009). HAI への学際的アプローチ, 『人工知能学会誌』, Vol. 24, No. 6, pp. 818-823, 2009年11月.
- [32] J.Akita, T.Komatsu, K.Ito, T.Ono, M.Okamoto (2009). CyARM: Haptic Sensing Device for Spatial Localization on Basis of Exploration by Arms, Advances in Human-Computer Interaction, Vol.2009, Article ID 901707.
- [33] 駒込大輔, 小野哲雄 (2009). Practical Magic: スマート情報環境との間に因果性を形成するインタフェースロボットの動作設計モデル, 『電子情報通信学会論文誌 A』, Vol. J92-A, No.11, pp. 828-839, Nov. 2009.
- [34] 駒込大輔, 鈴木雄雄, 小野哲雄, 山田誠二 (2008). RobotMeme : 顔面による人?ロボットの間認的相互連応, 『ヒューマンインタフェース学会論文誌』, Vol. 10, No. 1, pp. 47-57.
- [35] 小野哲雄, 小川浩平 (2008). ユビキタス・マインドとロボットのインタラクティブデザイン, 『ヒューマンインタフェース学会誌』, Vol. 10, No. 2, pp. 49-52.

- [36] Kohei Ogawa, Tetsuo Ono (2008) ITACO: Effects to Interactions by Relationships between Humans and Artifacts. In: Prendinger H., Lester J., Ishizuka M. (eds) Intelligent Virtual Agents. Lecture Notes in Computer Science, vol 5208. Springer, Berlin, Heidelberg.
- [37] 坂本大介, 神田康行, 小野智雄, 石黒浩, 萩田紀博 (2007). 遠隔存在感メディアとしてのアンドロイド・ロボットの可能性. 『情報処理学会論文誌』, Vol. 48, No. 12, pp. 3729-3738.
- [38] Takayuki Kanda, Masayuki Kamasima, Michita Imai, Tetsuo Ono, Daisuke Sakamoto, Hiroshi Ishiguro and Yuichiro Anzai (2007). A Humanoid Robot that Pretends to Listen to Route Guidance from a Human, *Autonomous Robots*, Vol. 22, No. 1, pp. 87-100.
- [39] 小川浩平, 小野智雄 (2006). ITACO: メディア間を移動可能なエージェントによる遠在知の実現. 『ヒューマンインタフェース学会論文誌』, Vol. 8, No. 3, pp. 373-380.
- [40] 坂本大介, 小野智雄 (2006). ロボットの社会性: ロボットが対話者間の印象形成に与える影響評価. 『ヒューマンインタフェース学会論文誌』, Vol. 8, No. 3, pp. 381-390.
- [41] 小野智雄 (2006). インタラクションにおけるカップリングと知能. 『人工知能学会誌』, Vol. 21, No. 6, pp. 662-668.
- [42] 小松孝徳他 (2006). 非ロボット技術者のための直感的ロボットオーセリングシステムの提案. 『日本バーチャルリアリティ学会論文誌』, Vol. 11, No. 2, pp. 213-224.
- [43] 坂本大介, 小野智雄 (2006). activeCanvas: 対話可能な検画を生成するソフトウェア. 日本ソフトウェア科学会. 『コンピュータソフトウェア』, Vol. 23, No. 2, pp. 101-107.
- [44] 今井倫太, 小野智雄 (2005). 人間?ロボット間相互作用. 『計画と制御』, 特集: 相互作用の本質にせまる? 知的システムの理解と設計の新視点?. Vol. 44, No. 12, pp. 846-852.
- [45] 小野智雄 (2005). ヒューマノイドにおける意図の伝達. 『人工知能学会誌』,

- [46] 神田崇行, 鎌島正幸, 今井倫史, 小野哲雄, 坂本大介, 石黒浩, 安西裕一郎 (2005). 人間型対話ロボットのための協調的身体動作の利用, [ロボット学会誌], Vol. 23, No. 7, pp. 898-909.
- [47] 秋田純一, 伊藤雅美, 小野哲雄, 岡本誠 (2005). CyARM: 非視覚モダリティによる空間認識装置, [情報処理学会論文誌], Vol.46, No.7, pp.1693-1700.
- [48] 小野哲雄 (2005). エンタテインメントロボットとコミュニケーション, [日本知能情報ファジィ学会誌], Vol. 17, No. 2, pp. 150-155.
- [49] Daisuke Sakamoto, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono, Masayuki Kamashima, Michita Imai, Hiroshi Ishiguro (2005). Cooperative Embodied Communication Emerged by Interactive Humanoid Robots, *The International Journal of Human-Computer Studies*, Vol. 62, issue 2, pp. 247-265.
- [50] 小野哲雄 (2005). 話し言葉の身体性, [言語], Vol. 34, No. 1, pp. 38-44.
- [51] Masayuki Kamasima, Takayuki Kanda, Michita Imai, Tetsuo Ono, Daisuke Sakamoto, Hiroshi Ishiguro and Yuichiro Anzai (2004). Embodied Cooperative Behaviors by an Autonomous Humanoid Robot, *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2004)*, pp. 2506-2513, 2004. Acceptance rate = [55%]
- [52] Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro, Michita Imai, Tetsuo Ono (2004). Development and Evaluation of Interactive Humanoid Robots, *Proceedings of The IEEE (Special Issue on Human Interactive Robot for Psychological Enrichment)*, Vol. 92, No. 11, pp. 1839-1850.
- [53] 神田崇行, 今井倫史, 小野哲雄, 石黒浩 (2003). 人-ロボット相互作用における身体動作の数値解析, [情報処理学会論文誌], Vol. 44, No. 11, pp. 2699-2709.
- [54] Michita Imai, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro (2003). *Robovie:*

- [55] Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai, Takayuki Kanda (2003). Development of an Interactive Humanoid Robot "Robovie" -An Interdisciplinary Approach, R. A. Jarvis and A. Zelinsky (Eds.), Robotics Research, Springer, pp. 179-191.
- [56] Michita Imai, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro (2003). Physical Relation and Expression: Joint Attention for Human-Robot Interaction, IEEE Transaction on Industrial Electronics, Vol. 50, No. 4, pp. 636-643.
- [57] 小野哲雄 (2003). 人工知能とインタフェース, 『ヒューマンインタフェース学会誌』, Vol. 5, No. 1, pp. 3-6.
- [58] 小野哲雄 (2002). 道場内ロボットと身体表現, 『言語』, Vol. 31, No. 3, pp. 56-61.
- [59] 神田孝行, 石黒進, 小野哲雄, 今井倫太, 中津良平 (2002). 人-ロボットの対話におけるロボット同士の対話観察の効果, 『電子情報通信学会論文誌D1』, Vol. J85-D-1, No. 7, pp. 691-700.
- [60] 神田孝行, 石黒進, 小野哲雄, 今井倫太, 中津良平 (2002). 研究用プラットフォームとしての日常生活型ロボット "Robovie" の開発, 『電子情報通信学会論文誌D1』, Vol. J85-D-1, No. 4, pp. 380-389.
- [61] 神田孝行, 石黒進, 小野哲雄, 今井倫太, 中津良平 (2002). 人間と相互作用する自律ロボット Robovie の評価, 『日本ロボット学会誌』, Vol. 20, No. 3, pp. 315-323.
- [62] 今井倫太, 小野哲雄, 中津良平, 安西祐一郎 (2002). 協働伝達モデル: 関係性に基づくヒューマンロボットインタフェース, 『電子情報通信学会論文誌A』, Vol. J85-A, No. 3, pp. 370-379.
- [63] 小野哲雄, 今井倫太, 石黒進, 中津良平 (2001). 身体表現を用いた人とロボットの共創対話, 『情報処理学会論文誌』, Vol. 42, No. 6, pp. 1348-1358.
- [64] Tetsuo Ono, Michita Imai, Ryohei Nakatsu (2000). Reading

a Robot's Mind: A Model of Utterance Understanding based on the Theory of Mind Mechanism, *International Journal of Advanced Robotics*, Vol. 14, No. 4, pp. 311-326.

- [65] 今井倫太, 小野哲雄, 石黒進, 中津良平, 安西祐一郎 (2001). ロボットからの発話: 自動的発話生成のための注意演出機構の実現, 『情報処理学会論文誌』, Vol. 42, No. 11, pp. 2618-2629.
- [66] Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai, Takeshi Maeda, Takayuki Kanda, Ryohei Nakatsu (2001). Robovie: An Interactive Humanoid robot, *International Journal of Industrial Robot*, Vol. 28, No. 6, pp. 498-503.
- [67] 小野哲雄, 今井倫太, 江谷為之, 中津良平 (2000). ヒューマンロボットインタラクションにおける関係性の創出, 『情報処理学会論文誌』, Vol. 41, No. 1, pp. 158-166.
- [68] 小野哲雄, 東島敏 (1998). 推論機能を有するエージェント群による共通文法の組織化, 『人工知能学会誌』, Vol. 13, No. 4, pp. 546-559.
- [69] 小野哲雄, 佐藤理史 (1995). 免疫システムのメカニズムを用いた感情の計算モデル, 『認知科学』, Vol. 2, No. 3, pp. 48-65.

国際会議論文

2025

- [1] Yuki Abe, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2025). "I feel lonely when they stop chatting" : Exploring Auditory Comment Display for Eyes-Free Social-Viewing Experience in Online Music Videos, The 28th ACM SIGCHI Conference on Computer-Supported Cooperative Work & Social Computing (CSCW 2025). (accepted)
- [2] Yuki Abe, Kan Kusakabe, Myungguen Choi, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2025). Understanding Usability of VR Pointing Methods with a Handheld-style HMD for Onsite Exhibitions, The ACM (Association of Computing Machinery) CHI conference on Human Factors in Computing Systems (CHI 2025). (accepted)
- [3] Yuki Abe, Keisuke Matsushima, Kotaro Hara, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2025). "I can run at night!" : Using Augmented Reality to Support Nighttime Guided Running for Low-vision Runners The ACM (Association of Computing Machinery) CHI conference on Human Factors in Computing Systems (CHI 2025). (accepted)
- [4] Maino Shinohara, Daisuke Sakamoto and Tetsuo Ono (2025). Robots as Ambient Observers: Investigating the Effects of Robotic Eye Features on Human Perception. The 20th IEEE/ACM International Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2025) LBR. (accepted)
- [5] Tetsuo Ono (2025). Nudge & Boost Agents: Bridging Physical

and Metaverse Environments through Agent Technology to Effectively Influence Human Decision Making, The 17th International Conference on Agents and Artificial Intelligence (ICAART 2025). (accepted)

2024

- [6] Maino Shinohara, Daisuke Sakamoto and Tetsuo Ono (2024). Exploring the Impact of Social Robot' s Eyes on Privacy, The 9th International Conference Series on Robot Ethics and Standards (ICRES 2024), pp. 208-219.
- [7] Tetsuya Kaneko, Miharu Aoki, Myungguen Choi and Tetsuo Ono (2024). Investigating the Factors of Algorithm Aversion in Virtual Agents, The 9th International Conference Series on Robot Ethics and Standards (ICRES 2024), pp. 220-230.
- [8] Hang Chenlin, Ono Tetsuo and Yamada Seiji (2024). Designing Prosocial Agents: Cultivating Altruism through Observation-Based Approaches, The 9th International Conference Series on Robot Ethics and Standards (ICRES 2024), pp. 232-238.
- [9] Yuki Abe, Hikaru Tsujiguchi, Daisuke Sakamot, Tetsuo Ono (2024). Temaneki: Map-Based Collaboration Tool for Consensus-Building in Student-Run Festival Management Teams, The 2024 ACM Virtual CHI Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI 2024) Late-Breaking Work.

2023

- [10] Maino Shinohara, Daisuke Sakamoto, James Everett Young, Tetsuo Ono (2023). Understanding Privacy-friendly Design of Robot Eyes, The Eleventh International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2023), pp. 133-141. doi:https://doi.org/10.1145/3623809.3623829

- [11] Yuto Suzuki (2023). Gino.Aiki: Mixed Reality-based Physical Motor Skill Training in Aikido, the 22nd IEEE International Symposium on Mixed and Augmented Reality (ISMAR 2023), pp. 519-524.
doi:<https://doi.org/10.1109/ISMAR-Adjunct60411.2023.00112>
- [12] Tetsuo Ono (2023). Nudge & Boost Agents: Designing Ambient Intelligent Systems to Effectively Influence Human Decision Making, 32nd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2023), pp. 2094-2099.
doi:[10.1109/RO-MAN57619.2023.10309371](https://doi.org/10.1109/RO-MAN57619.2023.10309371)
- [13] Chenlin Hang, Tetsuo Ono, Seiji Yamada (2023). Perspective-taking for Promoting Prosocial Behaviors through Robot-Robot VR Task, 32nd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2023), pp. 2100-2105.
doi:[10.1109/RO-MAN57619.2023.10309610](https://doi.org/10.1109/RO-MAN57619.2023.10309610)

2022

- [14] Kazuki Mizumaru, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2022). Perception of Emotional Relationships by Observing Body Expressions between Multiple Robots, The Tenth International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2022), pp. 203-211. doi:[10.1145/3527188.3561940](https://doi.org/10.1145/3527188.3561940)
- [15] Kento Goto, Kazuki Mizumaru, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2022). Angel and Devil Robots: Personifying a Dilemma to Influence Willpower, The Tenth International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2022), pp. 260-262.
doi:[10.1145/3527188.3563934](https://doi.org/10.1145/3527188.3563934)
- [16] Chenlin Hang, Tetsuo Ono, Seiji Yamada (2022). Perspective-taking of Virtual Agents for Promoting

Prosocial Behaviors, The Tenth International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2022), pp. 236-238. doi:10.1145/3527188.3563932

- [17] Myungsoo Choi, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2022). Kuiper Belt: Utilizing the "Out-of-natural Angle" Region in the Eye-gaze Interaction for Virtual Reality, The 2022 ACM Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI' 22), Article No. 357, pp. 1-17. doi:10.1145/3491102.3517725
- [18] Kento Goto, Kazuki Mizumaru, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2022). ADie5: Angel and Devil on the Shoulder for Encouraging Human Decision Making, ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2022), pp. 1192-1193. (videos) doi:10.5555/3523760.3523970

2021

- [19] Chenlin Hang, Tetsuo Ono, Seiji Yamada (2021). Designing Nudge Agents that Promote Human Altruism. The 13th International Conference on Social Robotics (ICSR 2021), pp. 375-385.
- [20] Naoki Osaka, Kazuki Mizumaru, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2021). A Subtle Effect of Inducing Positive Words by Playing Web-Based Word Chain Game. The Ninth International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2021), pp. 267-271.
- [21] Daichi Katsura, Naoto Nishino, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2021). Climbing Pathfinding with the Holds and a Decision Method of the Difficulty Level of the Holds. Proc. SPIE 11766, International Workshop on Advanced Image Technology 2021 (IWAIT 2021), 117661G (13 March 2021).

2020

- [22] Daichi Katsura, Subaru Ouchi, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2020). How Agents Provide Sports Motivation: Impression Ratings of Videos in Sport Climbing. The 8th International Conference on Human-Agent Interaction (HAI2020), pp. 254-256.
doi:10.1145/3406499.3418752
- [23] Myunggeun Choi, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2022). Bubble Gaze Cursor + Bubble Gaze Lens: Applying Area Cursor Technique to Eye-Gaze Interface. In Symposium on Eye Tracking Research and Applications (ETRA ' 20). ACM, New York, NY, USA, Article 11, pp. 1-10.
doi:10.1145/3379155.3391322

2019

- [24] Motohiro Makiguchi, Daisuke Sakamoto, Hideaki Takada, Kengo Honda, Tetsuo Ono (2019). Interactive 360-Degree Glasses-Free Tabletop 3D Display. The ACM Symposium on User Interface Software and Technology (UIST 2019), pp. 625-637. Acceptance rate = [24.4% doi: 10.1145/3332165.3347948
- [25] Kenji Suzuki, Sakiko Nishi, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2019). SCAN: Indoor Navigation Interface on a User-Scanned Indoor Map, 21st International Conference on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI 2019)
- [26] Kazuki Mizumara, Satoru Satake, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono (2019). Stop doing it! Approaching Strategy for a Robot to Admonish Pedestrians, The 14th Annual ACM/IEEE International Conference on Human Robot Interaction (HRI' 19). Acceptance rate = [24%]
doi: 10.1109/HRI.2019.8673017

2018

- [27] Hiroki Kurosawa, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2018). MyoTilt: Target Selection Method on Smartwatches using Tilting Operation and Electromyography, 20th International Conference on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI 2018), Article 43, 11 pages. Acceptance rate = 50/213 = [23.4%]
doi: 10.1145/3229434.3229457
- [28] Kenji Suzuki, Ryuuki Sakamoto, Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2018). Pressure-sensitive Zooming-out Interfaces for One-handed Mobile Interaction, 20th International Conference on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI 2018), Article 30, 8 pages. Acceptance rate = 50/213 = [23.4%]
doi: 10.1145/3229434.3229446
- [29] Masaki Nishino, Junichi Akita, Kiyohide Ito, Makoto Okamoto, Tetsuo Ono (2018). A Unimodal Interface Device Coupling Distance with Intensities in Luminance and Temperature, 16th International Conference on Computers Helping People with Special Needs (ICCHP 2018), Lecture Notes in Computer Science, vol 10897, pp. 19-22, Springer. doi: 10.1007/978-3-319-94274-2_3

2017

- [30] Haruka Kasuga, Daisuke Sakamoto, Nagisa Munekata, and Tetsuo Ono (2017). A Social Robot in a Human-Animal Relationship at Home: A Field Study, Proceedings of the 5th International Conference on Human Agent Interaction (HAI '17). ACM, New York, NY, USA, 61-69.
doi: 10.1145/3125730.3125750
- [31] Tetsuo Ono, Nagisa Munekata (2017). Design Principle for Social Robot Behavior Based on Communication Activity,

12th ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI '17), pp. 239-240.

doi: 10.1145/3029798.3038306

- [32] Benjamin Luke Evans, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2017). Using a Human-Agent Interaction Model to Consider the Interaction of Humans and Music-Generation Systems, 12th ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI '17), pp. 115-116.
doi: 10.1145/3029798.3038392
- [33] Makoto Kimura, Tetsuo Ono (2017). Semi-automated Web Advertisement Design System with Interactive Particle Swarm Optimization, The 23rd International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB 23rd '17). GS10-4.

2016

- [34] Masahiro Kitagawa, Benjamin Luke Evans, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2016). Mutual Adaptation between a Human and a Robot Based on Timing Control of Sleep-time, 4th International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2016), pp. 353-354.
doi: 10.1145/2974804.2980502
- [35] Tetsuo Ono, Takashi Ichijo, Nagisa Munekata (2016). Emergence of Joint Attention between Two Robots and Human using Communication Activity Caused by Synchronous Behaviors, the IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2016), pp. 1187-1190.
doi: 10.1109/ROMAN.2016.7745260
- [36] Makoto Kimura, Tetsuo Ono (2016). Human Beings as Particles in PSO, The 22nd International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB 22nd 2016), GS5-3.

2015

- [37] Nagisa Munekata, Megumi Tsujimoto, Tetsuo Ono (2015). Robot Behavior Control System based on User's Attitude using SCL, The 24th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2015), pp. 197-201, doi> 10.1109/ROMAN.2015.7333595.

2014

- [38] Tamami Saga, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). Daily Support Robots that Move on Me, SIGGRAPH Asia 2014 Emerging Technologies. doi>10.1145/2669047.2669055. Acceptance rate = 14/40 = [35%]
- [39] Junichi Akita, Tetsuo Ono, Kiyohide Ito, Makoto Okamoto (2014). Touch at a Distance: Simple Perception Aid Device with User's Explorer Action SIGGRAPH Asia 2014 Emerging Technologies. doi>10.1145/2669047.2669058. Acceptance rate = 14/40 = [35%]
- [40] Benjamin Evans, Satoru Fukayama, Masataka Goto, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). AutoChorusCreator: Four-Part Chorus Generator with Musical Feature Control, Using Search Spaces Constructed from Rules of Music Theory, 40th International Computer Music Conference (ICMC 2014), pp. 1016-1023. Acceptance rate = 126/387 = [31%]
- [41] Takashi Ichijo, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). Unification of Demonstrative Pronouns in a Small Group Guided by a Robot, 2nd International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2014), pp. 229-232, doi>10.1145/2658861.2658929.
- [42] Tamami Saga, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). Daily Support Robots that Move on the Body, 2nd International Conference on Human-Agent Interaction (HAI 2014), pp. 29-

34, doi>10.1145/2658861.2658882. Acceptance rate = 27/62 = [43%]

- [43] Kiyohide Ito, Yoshiharu Fujimoto, Ryoko Otsuki, Yuka Niijama, Akihiro Masatani, Takanori Komatsu, Junichi Akita, Tetsuo Ono, Makoto Okamoto (2014). FB-Finger: Development of a Novel Electric Travel Aid with a Unique Haptic Interface, 14th International Conference on Computers Helping People with Special Needs (ICCHP 2014), pp. 65-72. Acceptance rate = 132/362 = [36%]
- [44] Takashi Ichijo, Nagisa Munekata, Kazuo Hiraki, Tetsuo Ono (2014). Entrainment Effect Caused by Joint Attention of Two Robots, 9th ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2014), pp. 178-179.
- [45] Benjamin Luke Evans, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). Does the Audience Hear My Heart? - Comparing the Physiological Responses of Listeners with Those of the Composer, 2nd International Conference on Physiological Computing Systems (PhyCS 2014), DOI:10.5220/0004810301610166.
- [46] Takumi Shirokura, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2014). Excitube - Video Player for Sharing Viewer' s Excitement, 2nd International Conference on Physiological Computing Systems (PhyCS 2014), DOI:10.5220/0004726503150322.

2013

- [47] Takumi Shirokura, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). AffectiView: Mobile Video Camera Application using Physiological Data, 12th International Conference on Mobile and Ubiquitous Multimedia (MUM 2013), Article No. 31.
- [48] Akira Imayoshi, Hiroshi Yoshikawa, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). Robots that Can Feel the Mood: Adaptive Interrupts in Conversation Using the Activity of Communications,

- [49] Megumi Tsujimoto, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). Evaluating How the Impression Formation between Human and Robots is Effected by the Relation between the Robots, Proceedings of 1st International Conference on Human-Agent Interaction (IHAI 2013).
- [50] Wataru Kodama, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). Agents on Robots: Mixed Reality Robots with Changeable Appearances depending on the Situation, Proceedings of 1st International Conference on Human-Agent Interaction (IHAI 2013).
- [51] Takumi Shirokura, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). E3-Player: Emotional Excitement Enhancing Video Player using Skin Conductance Response, International Conference on Intelligent User Interfaces (IUI 2013), Poster & Demonstrations, pp. 47-48.
- [52] Akira Imayoshi, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2013). Robots that Can Feel the Mood: Context-Aware Behaviors in Accordance with the Activity of Communications, Proceedings of 8th ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI 2013), pp. 143-144.

2012

- [53] Akira Imayoshi, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2012). Augmented Social Space : Robots Can Generate Context-Aware Adaptive Behaviors According to the Activity of Communications, Proceedings of the 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012), Workshops and Tutorials, TWS_0011, ISBN: 978-072-8822-26-2.

- [54] Kiyohide Ito, Yohsitaru Fujimoto, Ryoko Otsuki, Makoto Okamoto, Junichi Akita, Takanori Komatsu, Akihiro Masatani, Tetsuo Ono (2012). Development on a Direct Haptic Interface of a Novel Travel Aid for the Blind, The Second International Conference on Ambient Computing, Applications, Services and Technologies (AMBIENT 2012), September 23-28, 2012, Barcelona, Spain.

2011

- [55] Takao Hishikawa, Akihiro Okayama, Nagisa Munekata, Tetsuo Ono (2011). Humanoids that can feel the mood: Realization of smooth communications between humans and robots using "tweets" produced by Talking Social Space, Workshop on Human-Robot Symbiosis: Synergistic Creation of Human-Robot Relationships, 11th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2011), WS3-5.
- [56] Teruhisa Nakamura, Nagisa Munekata, Fumihiko Nakamura, Tetsuo Ono, Hitoshi Matsubara (2011). Universal Game based on Traditional Children' s Outdoor Games, IFIP 10th International Conference on Entertainment Computing (ICEC 2011), Vol. 6972, pp. 59-64 (2011).
- [57] Tetsuya Kaneko, Tetsuo Ono, Nagisa Munekata (2011). Implementation of context-adaptive Physical Imitation between Humans, 20th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2011), pp. 187-191.
- [58] Okamoto, M., Komatsu, T., Ito, K., Akita, J. and Ono, T. (2011). FutureBody: Design of Perception Using the Human Body, In Proceedings of the 2nd Augmented Human International Conference (AH 2011), article No. a-35.

2010

- [59] Takumi Shirokura, Daisuke Sakamoto, Yuta Sugiura, Tetsuo Ono, Masahiko Inami, Takeo Igarashi (2010). *RoboJockey: Real-time, Simultaneous and Continuous Creation of Robot Actions for Everyone*, Proceedings of 7th International Conference on Advances in Computer Entertainment Technology (ACE2010).
- [60] Takumi Shirokura, Daisuke Sakamoto, Yuta Sugiura, Tetsuo Ono, Masahiko Inami, and Takeo Igarashi (2010). *RoboJockey: real-time, simultaneous, and continuous creation of robot actions for everyone*. In *Adjunct Proceedings of the 23rd Annual ACM Symposium on User Interface Software and Technology (UIST '10)*, pp. 399-400. DOI=10.1145/1866218.1866239
- [61] Chiharu Iwatsuki, Tetsuo Ono, Hitoshi Matsubara (2010). *Reliability and Diffusion of Information Transmitted from Robots in Human-Robot Interaction*, Human-Robot Symbiosis: Synergistic creation of human-robot relationships, IEEE/RSJ IROS 2010 Workshop, Taipei, October 18-22, 2010.
- [62] Tetsuo Ono, Kohei Ogawa (2010). *Cognitive Effects to Interactions by Relationships between Humans and Agents*, Proceedings of the 14th World Multi-Conference on Systems, Cybernetics and Informatics (WMSCI2010), pp. 18-23.

2009

- [63] Kohei Ogawa, Christoph Bartneck, Daisuke Sakamoto, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro (2009). *Can An Android Persuade You?*, 18th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN2009), pp. 553-557, 2009.09.
- [64] Ryo Mizuno, Kiyohide Ito, Junichi Akita, Tetsuo Ono,

Takanori Komatsu, Makoto Okamoto (2009). User's Motion for Shape Perception using CyARM, *Human-Computer Interaction International (HCI 2009)*, LNAI 5638, pp. 185-191.

2008

- [65] Kohei Ogawa, Tetsuo Ono (2008). ITACO: Effects to Interactions by Relationships between Humans and Artifacts, *8th International Conference on Intelligent Virtual Agents (IVA 2008)*, Tokyo, Japan, (September, 2008), pp. 296-307.
- [66] Kohei Ogawa, Tetsuo Ono (2008). ITACO: Constructing an Emotional Relationship between Human and Robot, *The 17th International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, (IEEE RO-MAN 2008)*, pp. 35-40, Munich, Germany (August, 2008).
- [67] Ryo Mizuno, Kiyohide Ito, Tetsuo Ono, Takanori Komatsu and Makoto Okamoto (2008). Shape Perception using CyARM - Active Sensing Device, *Proceedings of the 6th International Conference of Cognitive Science (ICCS2008)*, pp. 182-185, Seoul, Korea (July, 2008).

2007

- [68] Daisuke Komagome, Michio Suzuki, Tetsuo Ono and Seiji Yamada (2007). RobotMeme - A Proposal of Human-Robot Mimetic Mutual Adaptation -, *the 16th International Workshop on Robot and Human Interactive Communication (IEEE RO-MAN 2007)*, pp.427-432, Jeju Island, Korea (September, 2007).
- [69] Daisuke Sakamoto, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro and Norihiro Hagita (2007). Android as a Telecommunication Medium with Human Like Presence, *2nd ACM/*

IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI2007), pp. 193-200, Washington D.C., (March 2007).
Acceptance rate = 22/93 = (23.6%)

2006

- [70] Tetsuo Ono, Takanori Komatsu, Jun-ichi Akita, Kiyohide Ito, Makoto Okamoto (2006). CyARM: Interactive Device for Environment Recognition and Joint Haptic Attention Using Non-visual Modality, Proceedings of 10th International Conference on Computers Helping People with Special Needs (ICCHP 2006), pp. 1251-1258.
- [71] Kazuyuki Takahashi, Tetsuo Ono (2006). Robot Station: Unified Development Environment for Generating Imitative Behaviors by Heterogeneous Robots, Proceedings of Joint 3rd International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems and 7th International Symposium on Advanced Intelligent Systems (SCIS & ISIS 2006).
- [72] Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2006). Sociality of Robots: Do Robots Construct or Collapse Human Relations?, Proceedings of the 2006 ACM Conference on Human-Robot Interaction (HRI2006), pp. 355-356.

2005

- [73] Takanori Komatsu, Tetsuo Ono, Jun-ichi Akita, Kiyohide Ito and Makoto Okamoto (2005). See it by Hand -CyARM: Enhancing interaction ability without using visual information, The 3rd International Conference on Computational Intelligence, Robotics and Autonomous Systems, SS4B-2, (CD-ROM).
- [74] Takanori Komatsu, et. al. (2005). Reconfigurable Robot with Intuitive Authoring System? "Dress-Up Robot" ?, In

Proceedings of the 36th International Symposium on Robotics (ISR2005), (CD-ROM).

- [75] Daisuke Sakamoto, Tetsuo Ono (2005). activeCanvas: Using Ambient Displays as a Canvas for Embedded Interactive Art, 4th International Conference on Entertainment Computing (ICEC 2005). (poster)
- [76] Makoto Okamoto, Jun-ichi Akita, Kiyohide Ito, Tetsuo Ono (2005). See it by Hand - CyARM, Proceedings of 2nd International Conference on Enactive Interfaces (Enactive05).
- [77] Kohei Ogawa, Tetsuo Ono (2005). Ubiquitous Cognition: Mobile Environment Achieved by Migratable Agent, Proceedings of 7th International Conference on Human Computer Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI05), pp. 337-338.
- [78] Junichi Akita, Kiyohide Ito, Takanori Komatsu, Tetsuo Ono and Makoto Okamoto (2005). CyARM: Direct Perception Device by Dynamic Touch, Proceedings of 13th International Conference on Perception and Action (ICPA 2005), H. Heft and K. L. Marsh (Eds.), Studies in Perception and Action VIII, pp.87-90.
- [79] Kiyohide Ito, Makoto Okamoto, Junichi Akita, Ikuko Gyobu, Tomohito Takagi, Takahiro Hoshi and Yu Mishima (2005). CyARM: an Alternative Aid Device for Blind Persons, Proceedings of Computer-Human Interaction (CHI 2005), pp. 1483-1486.

2004

- [80] Tetsuo Ono (2004). ITACO: Ubiquitous Cognition Achieved by Migratable Agents between Media, Proc. 10th International Conference on Virtual Systems and Multimedia (VSMM2004), pp. 1177-1182.

- [81] Makoto Okamoto, Jun-ichi Akita, Kiyohide Ito, Tetsuo Ono (2004). *See it by Hand - CyARM*, Proceedings of 10th International Conference on Virtual Systems and Multimedia (VSMM2004), pp. 1194-1203.
- [82] Daisuke Sakamoto, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono, Masayuki Kamashima, Michita Imai, Hiroshi Ishiguro (2004). *Cooperative Embodied Communication Emerged by Interactive Humanoid Robots*, Proceedings of International Workshop on Robot and Human Communication (ROHM2004), pp. 443-448.
- [83] Masayuki Kamashima, Takayuki Kanda, Michita Imai, Tetsuo Ono, Daisuke Sakamoto, Hiroshi Ishiguro (2004). *Embodied Cooperative Behaviors by an Autonomous Humanoid Robot*, Proceedings of 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2004), pp. 2500-2505.
- [84] Makoto Okamoto, Jun-ichi Akita, Kiyohide Ito, Tetsuo Ono, Tomohito Takagi (2004). *CyArm: Interactive Device for Environment Recognition Using a Non-Visual Modality*, Proceedings of 9th International Conference on Computers Helping People with Special Needs (ICCHP2004), pp. 462-467.
- [85] Ichiro Sino, Noyuri Mima, Ian Frank, Tetsuo Ono, Hillel Weintraub (2004). *Making Recipes in the Kitchen of the Future*, Proceedings of Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI-04), pp. 1554.

2003

- [86] Tetsuo Ono, Michita Imai, Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro (2003). *Embodied Communications between Humans and Robots Emerging from Entrained Gestures*, Proceedings of 2003 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation (IEEE CIRA2003), pp. 558-563.

- [87] Tetsuo Ono (2003). Embodied Communication between Humans and Robots Emerging from Entrained Gestures, Hierarchies of Communication (H. H. Diebner & L. Ramsay Eds.), ZKM Center for Art and Media, pp. 97-114.
- [88] Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro, Michita Imai, Tetsuo Ono (2003). Body Movement Analysis of Human-Robot Interaction, International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI 2003), pp. 177-182. Acceptance rate = [21%]
- [89] 2002
- [90] Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro, Michita Imai, Tetsuo Ono, Kenji Mase (2002). A Constructive Approach for Developing Interactive Humanoid Robots, IEEE/R5J International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROIS2002), pp. 1265-1270.
- [91] Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai, Kenji Mase (2002). Multi-Robot Cooperation for Human-Robot Communication, IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (ROMAN2002), pp. 271-276.
- [92] Michita Imai, Takayuki Kanda, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro, Kenji Mase (2002). Robot Mediated Round Table: Analysis of the Effect of Robot's Gaze, International Workshop on Robot and Human Communication (ROMAN2002), pp. 411-416.
- [93] Takayuki Kanda, Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai and Ryohhei Nakatsu (2002). Development and Evaluation of an Interactive Humanoid Robot "Robovie," IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2002), pp. 4166-4173.

2001

- [94] Tetsuo Ono, Michita Imai, Hiroshi Ishiguro (2001). A Model

of Embodied Communications with Gestures between Humans and Robots, Proceedings of Twenty-third Annual Meeting of the Cognitive Science Society (CogSci2001), pp. 732-737.

- [95] Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai, Takayuki Kanda (2001). Development of an Interactive Humanoid Robot "Robovie" - An interdisciplinary research approach between cognitive science and robotics -, Proceedings of International Symposium on Robotics Research (ISRR2001).
- [96] Hiroshi Ishiguro, Tetsuo Ono, Michita Imai, Takeshi Maeda, Takayuki Kanda, Ryohei Nakatsu (2001). Robovie: A Robot Generates Episode Chains in Our Daily Life, Proceedings of 32nd International Symposium on Robotics (ISR2001), pp. 1356-1361.
- [97] Michita Imai, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro (2001). Physical Relation and Expression: Joint Attention for Human-Robot Interaction, Proceedings of 10th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN 2001). (accepted)
- [98] Michita Imai, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro (2001). Robovie: Communication Technologies for a Social Robot, Proceedings of the Sixth International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB 6th '01), Vol. 1, pp. 50-53.

2000

- [99] Tetsuo Ono, Michita Imai (2000). Reading a Robot' s Mind: A Model of Utterance Understanding based on the Theory of Mind Mechanism, Proceedings of Seventeenth National Conference on Artificial Intelligence (AAAI-2000), pp. 142-148. Acceptance rate = $143/432 = 33\%$
- [100] Tetsuo Ono, Michita Imai, Hiroshi Ishiguro (2000). Anthropomorphic Communications in the Emerging Relationship

between Humans and Robots, Proceedings of 9th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN 2000), pp. 334-339.

- [101] Tetsuo Ono, Michita Imai (2000). Robot Behavior Generation using Quasi-Autopoietic System and its Social Dynamics, Proceedings of The Fourth Asian Fuzzy Systems Symposium (APSS2000), pp. 16-21.
- [102] Michita Imai, Tetsuo Ono, Hiroshi Ishiguro, Yuichiro Anzai (2000). Attention Mechanism for Utterance Generation, Proceedings of 9th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN 2000), pp. 1-6.

1999

- [103] Tetsuo Ono, Michita Imai (1999). Robot-Mediated Communication: Robots Promoting Matchmaking between Humans, Proceedings of 8th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN' 99), pp. 237-241.
- [104] Tetsuo Ono, Michita Imai, Tameyuki Etani (1999). Robots as Human Peers: Cognitive Conditions of Human-Robot Interaction, Proceedings of The Second International Conference on Cognitive Science (ICCS' 99), pp. 693-696.
- [105] Tetsuo Ono, Michita Imai, and Tameyuki Etani (1999). Sociality of Robots in Symbiotic Relations with Humans, Proceedings of the Fourth International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB 4th '99), pp. 16-19.
- [106] Michita Imai, Tetsuo Ono, Tameyuki Etani (1999). Attractive Interface for Human Robot Interaction, Proceedings of 8th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN' 99), pp. 124-129.
- [107] Michita Imai, Tetsuo Ono, Tameyuki Etani (1999). Agent

Migration: Communications between a Human and Robot, Proceedings of IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (IEEE SMC' 99), TQ22-5, pp. 391.

1998

- [108] Tetsuo Ono, Satoshi Tojo (1998). Computational Model of Pidgin-Creole Phenomena: Language Fusion and Bifurcation on Cross Cultural Communication, PRICAI' 98 Workshop, Proceedings of Workshop on Issues in Cross Cultural Communication – Towards Culturally Situated Agents –, pp. 61-72.
- [109] Tetsuo Ono, Michio Okada (1998). Consistency Generation dependent on Situation, Proceedings of 7th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (IEEE ROMAN' 98), Vol. 1, pp. 40-45.

1996

- [110] Tetsuo Ono, Satoshi Tojo, and Satoshi Sato (1996). Common Language Acquisition by Multi-Agents, International Computer Symposium (ICS' 96), Proceedings on Artificial Intelligence, pp. 218-223.

著書

- [1] 小野智雄 (2023.7). ナッジ&ブーストエージェントによる意思決定支援. 『人工知能とどうつきあうか』, 第 6 章, pp. 115-134, 勁草書房.
- [2] 小野智雄 (2022.9). ヒューマンエージェントインタラクションと環境知能. 『認知科学講座 3 心と社会』, 第 6 章, pp. 177-206, 東京大学出版会.
- [3] 小野智雄 (2022.7). 『コグニティブインタラクション—次世代 AI に向けた方法論とデザイナー—』, 分冊執筆, オーム社.
- [4] 小野智雄 (2020.9). プロジェクション・サイエンスが HAI 研究に理論的基盤を与える可能性. 『プロジェクション・サイエンス』, 5 章, pp. 114-138, 近代科学社.
- [5] 山田誠二, 小野智雄 (2019.9). 『マインドインタラクション』, 共著, 近代科学社.
- [6] 小野智雄 (2017.7). エージェントの遷移. 『人工知能学大事典』, 第 10 章 10-38 節, pp. 879-882, 共立出版.
- [7] 小野智雄 (2015.5). 『観光情報学入門』, 編集担当, 近代科学社.
- [8] 小野智雄 (2010.3). ロボットの身体性と引き込み. 『ロボット情報学ハンドブック』, 10 章 認知科学-認知ロボティクス, 10.4.1 節, ナノオプティクスエナジー.
- [9] 小野智雄, 小川徳平 (2007.12). 『遷移』するエージェント — ITACÔ プロジェクトの展開 —. 『人とロボットのく関』をデザインする』(山田誠二編著), 第 3 章, pp. 69-87, 東京電機大学出版局.
- [10] 小野智雄, 石黒雄 (2005.6). ヒューマノイドをメディアとした認知研究. 『ロボット工学ハンドブック』, 第 6 編 次世代基盤技術, 1.4 節, コロナ社.
- [11] 今井倫夫, 小野智雄 (2005.6). マルチモーダルインタフェース. 『ロボット工学ハンドブック』, 第 5 編 システム化技術, 7.3 節, コロナ社.

エッセイ等

- [1] 小野智雄 (2023). 「強がられるような研究」から「絶対押すなよ！」へ、ヒューマンインタフェース学会, プレーエッセイ 第 50 回.
- [2] 小野智雄 (2023). ロボットを用いた遠隔コミュニケーション, 6.6 節, 2022 年度 光法芸術企画調査報告書.
- [3] 小野智雄・岡田浩之 (2023). 情報技術とプロジェクション, 青山学院大学総合研究所プロジェクト「プロジェクション科学の基礎確立と社会的展開」最終報告書 (鈴木宏昭編), 第 7 章, p. 103-123.
- [4] 小野智雄 (2022). 書評「脳のなかの自己と他者—身体性・社会性の認知科学と哲学」(岡田純太郎 著), 認知科学, 29 巻, 3 号, pp. 528-529.
- [5] 小野智雄 (2021). 人間とシステムの「共生」から「進化」へ?, 「知能と情報」巻頭言, 日本知能情報ファジィ学会誌, Vol. 33, No. 4, pp. 107.
- [6] 小野智雄 (2016). 第 33 回大会@北大の開催に向けて, 「認知科学」巻頭言, Vol. 23, No. 1, pp. 1-2.
- [7] 小野智雄 (2014). 「情流」のススメ, 「認知科学」巻頭言, Vol. 21, No. 2, pp. 1-2, 2014 年 6 月.
- [8] 小野智雄 (2015). HI 講演紹介: 「ロボット情報学」および「ヒューマンコンピュータインタラクション特論」の紹介, ヒューマンインタフェース学会誌, Vol. 17, No. 2, pp. 42-43.
- [9] 小野智雄 (2008). ヒューマンロボットインタラクションにおける人間の認知の解明と新たな社会システムのデザイン, 経済産業省 平成 19 年度法務省 産マップローリング委託事業, ロボット分野アカデミックロードマップ (人間系融合領域), pp. 7-115-122.
- [10] 小野智雄 (2007). 「知能」の探求と社会システムへの応用: 知能と情報系研究会, 「情報処理」研究会千夜一夜, Vol. 48, No. 12, pp. 1432-

共同研究・競争的資金等

納得感のある人間-AI協働意思決定を目指す情報インタラクションデザインの基礎
構築と社会浸透

科学技術振興機構 (JST) 戦略的創造研究推進事業 (CREST) 2021年10月 -
2027年3月

研究代表者: 山田誠二, 主たる研究分担者: 小野哲雄

加配の知覚デザイン - 身体性の制約を超えて -

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (B) 2021年4月 - 2025年3
月

岡本 誠, 秋田 純一, 小野 哲雄, 伊藤 穂実

“ナッジ” エージェント: 人をウェルビーイングへと導くエージェントの基礎的研究

科研費 挑戦的研究 (萌芽) 2019年7月 - 2022年3月

研究代表者: 小野哲雄

対ロボット認知に基づくインタラクションの「間」の実践的意味づけモデル

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (B) 2016年4月 - 2020年3
月

今井 倫史, 小野 哲雄, 中藤 一博

人の適応性を変える環境知能システムの構築

日本学術振興会 科学研究費助成事業 新学術領域研究 (研究領域提案型)
2014年7月 - 2019年3月

今井 倫史, 小野 哲雄, 藤沢 一彦, 大澤 博隆, 長谷川 孔明

認知的インタラクションデザイン学: 意思疎通のモデル論的理解と人工物設計への
応用

科研費 新学術領域研究 (研究領域提案型) 2014年10月 - 2019年3月

研究代表者、植田一博、研究分担者、小野哲雄

体性感覚を用いた触感・音感生成ユーザインタフェース

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (B) 2013年4月 - 2017年3月

岡本 誠、秋田 純一、伊藤 晴美、小野 哲雄

進化言語学の方法による音韻の文脈自由規則の発見

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (C) 2013年4月 - 2016年3月

東条 敏、小野 哲雄、植田 一博、橋本 敏、平田 圭二

複数ロボットの共同注視を用いた注意誘導システムの研究

科研費 挑戦的萌芽研究 2014年4月 - 2016年3月

研究代表者：小野哲雄

言語的・身体的相互行為の多文化エスノグラフィーに基づく身体テクノロジーのデザイン

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (A) 2011年4月 - 2015年3月

山崎 歌一、山崎 晶子、久野 義徳、池田 佳子、今井 倫太、小野 哲雄、五十嵐 素子、櫻村 志郎、小林 亜子、岡 由紀子、森本 郁代、バーダルスキー マシュー、川島 理恵、中西 英之、小林 貴訓

他者をまえにした対人支援の問題の社会学的分析に基づく支援システムのデザイン

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 (A) 2010年4月 - 2014年3月

山崎 歌一、山崎 晶子、久野 義徳、池田 佳子、今井 倫太、小野 哲雄、山田 洋子、岡田 謙一、小林 亜子、五十嵐 素子、森本 郁代、中西 英之、カメイダイチアンドリュー、江原 由美子、岡 由紀子、葛岡 英明、渋谷 百代、櫻村 志郎

ロボットとの信頼関係と揺るがない

日本学術振興会 科学研究費助成事業 新学術領域研究 (研究領域提案型) 2009年7月 - 2014年3月

今井 倫史, 小崎 秀樹, 野村 竜也, 大村 廉, 小野 哲雄

ヒューマンエージェントインタラクションによる階層知識の実現

科研費 基礎研究 (B) 2010 年 4 月 - 2014 年 3 月

研究代表者: 小野哲雄

知覚デザイン: 非視覚モダリティを用いた知覚拡張インタフェースの研究

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基礎研究 (C) 2010 年 - 2012 年

岡本 誠, 小野 哲雄, 伊藤 精美, 秋田 純一, 小松 孝徳

博物館における鑑賞と鑑賞支援における社会的・工学的ヒューマンインタフェース研究

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基礎研究 (B) 2009 年 - 2012 年

山崎 晶子, 久野 義徳, 小林 貴訓, 池田 信子, 小野 哲雄, 山崎 敬一, 山崎 敬一

CyARM 非視覚的モダリティを用いた空間印象認識装置の研究

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基礎研究 (B) 2005 年 - 2008 年

岡本 誠, 小野 哲雄, 伊藤 精美, 秋田 純一, 小松 孝徳, 小松 孝徳, 水野 真

メディア間を移動することにより環境に適合する認知システムの研究

科研費 基研研究 2005 年 4 月 - 2007 年 3 月

研究代表者: 小野哲雄

センザツキキッチンとレンビ自画像作成システムの開発とその教育的利用に関する研究

科研費 基礎研究 (C) 2003 年 4 月 - 2005 年 3 月

研究代表者: 小野哲雄

「多系間相互作用における設計原理の確立」のための調査研究

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基礎研究 (C) 2004 年 - 2004 年

高玉 由樹, 新田 克己, 小野 哲雄, 生田日 章, 古崎 勲光, 久入 健久

非視覚的モダリティによる「直感」のインタフェース

日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究 2003 年 - 2004 年

岡本 誠, 小野 信雄, 伊藤 精英, 秋田 純一

受賞

- [1] 2024 情報処理学会 フェロー (2023年度) 受称
Information Processing Society of Japan (IPSI), Fellow, 2023.
- [2] 2024 情報処理学会 2023年度 (令和5年度) 論文賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSI), Best Paper Award, 2023.
- [3] 2024 情報処理学会 インタラクシオン2024 優秀論文賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSI), Symposium Interaction 2024, Best Paper Award, 2024.
- [4] 2024 情報処理学会 インタラクシオン2024 インタラクティブ発表賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSI), Symposium Interaction 2024, Interactive Presentation Award, 2024.
- [5] 2023 日本ソフトウェア科学会 WISS2023 対話発表賞 受賞
Japan Society for Software Science and Technology (JSSST), WISS2022, Interactive Presentation Award, 2023.
- [6] 2023 情報処理学会 特選論文 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSI), Specially Selected Paper, 2023.
- [7] 2022 日本ソフトウェア科学会 WISS2022 最優秀発表賞 受賞
Japan Society for Software Science and Technology (JSSST), WISS2022, Best Presentation Award, 2022.
- [8] 2022 日本ソフトウェア科学会 WISS2022 対話発表賞 受賞
Japan Society for Software Science and Technology (JSSST), WISS2022, Interactive Presentation Award, 2022.
- [9] 2022 情報処理学会 インタラクシオン2022 論文賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSI), Symposium Interaction 2022, Best Paper Award, 2022.

- [10] 2021 情報処理学会 論文誌デジタルコンテンツ(DCON) 論文賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), SIG Digital
Contents Creation, Best Paper Award, 2021.
- [11] 2019 21st International Conference on Human-Computer
Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI
2019), Best Demo Award, 2019.
- [12] 2019 The 14th Annual ACM/IEEE International Conference
on Human-Robot Interaction (HRI 2019), Best Paper Nomi-
nee, 2019.
- [13] 2018 情報処理学会 特選論文 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Specially
Selected Paper, 2018.
- [14] 2017 HAI シンポジウム 2017 Outstanding Research Award 受賞
Human-Agent Interaction (HAI) Symposium 2017, Outstand-
ing Research Award, 2017.
- [15] 2017 HAI シンポジウム 2017 Impressive Poster Award 受賞
Human-Agent Interaction (HAI) Symposium 2017, Impressive
Poster Award, 2017.
- [16] 2016 情報処理学会 北海道支部 技術研究賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Hokkaido
Branch, Technology and Research Award, 2016.
- [17] 2015 HAI シンポジウム 2015 Outstanding Research Award 受賞
Human-Agent Interaction (HAI) Symposium 2015, Outstand-
ing Research Award, 2015.
- [18] 2014 SIGGRAPH ASIA 2014, Emerging Technologies, Best
Demo Award.
- [19] 2013 The First International Conference on Human-Agent
Interaction (HAI 2013), Honorable Mention Award, 2013.
- [20] 2013 The First International Conference on Human-Agent
Interaction (HAI 2013), Best Poster Presentation Runners-Up,

2013.

- [21] 2012 The Second International Conference on Ambient Computing, Applications, Services and Technologies (AMBIENT 2012), Best Paper, 2012.
- [22] 2012 ヒューマンインタフェース学会 特別賞 受賞
Human Interface Society (HIS), Special Award, 2012.
- [23] 2011 情報処理学会 北海道支部 技術研究賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Hokkaido Branch, Technology and Research Award, 2011.
- [24] 2011 HAI シンポジウム 2010 Outstanding Research Award 優秀賞 受賞
Human-Agent Interaction (HAI) Symposium 2010, Outstanding Research Award, 2010.
- [25] 2010 7th International Conference on Advances in Computer Entertainment Technology (ACE 2010), Best Paper Award, 2010.
- [26] 2009 HAI シンポジウム 2008 Outstanding Research Award 優秀賞 受賞
Human-Agent Interaction (HAI) Symposium 2008, Outstanding Research Award, 2008.
- [27] 2009 情報処理学会 平成 20 年度 論文賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Best Paper Award, 2008.
- [28] 2008 Asia Network beyond Design 2008 (ANBD 2008), The Best Award, 2008.
- [29] 2007 情報処理学会 インタラクション 2007 ベストペーパー賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Symposium Interaction 2007, Best Paper Award, 2007.
- [30] 2007 ヒューマンインタフェース学会 第 7 回 (2007 年度) 論文賞 受賞
Human Interface Society (HIS), Best Paper Award, 2007.

- [31] 2003 国際電気通信基礎技術研究所 平成 15 年度 研究開発表彰 (コミュニケーションロボットの研究開発) 受賞
Advanced Telecommunications Research Institute International (ATR), Foundation Memorial Award, 2004.
- [32] 2001 情報処理学会 平成 13 年度 山下記念研究賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Yamashita Memorial Award, 2001.
- [33] 2000 国際電気通信基礎技術研究所 平成 12 年度 研究開発表彰 (日常活動型ロボット Robovie の研究開発) 受賞
Advanced Telecommunications Research Institute International (ATR), Research and Development Award, 2000.
- [34] 1999 人工知能学会 第 13 回全国大会 優秀論文賞 受賞
The Japanese Society for Artificial Intelligence (JSAI), Annual Conference Best Paper Award, 1999.
- [35] 1998 情報処理学会 第 56 回全国大会 優秀賞 受賞
Information Processing Society of Japan (IPSJ), Annual Conference Best Paper Award, 1998.
- [36] 1994 北陸先端科学技術大学院大学情報科学研究科 優秀研究者表彰
Japan Advanced Institute of Science and Technology (JAIST), School of Information Science, Performance Awards, 1994.

学会活動（国内）

情報処理学会

- フェロー (2024.3 ~)
- 北海道支部 支部長 (2015.4 ~ 2017.3)
- 論文誌編集委員 (2009.6 ~ 2013.5)
- 論文誌特集号編集委員 (2008.12 ~ 2009.12)
- 代表会員 (2007.4 ~ 2009.3, 2016.4 ~ 2018.3)
- 知能と機械系研究会 主席 (2006.4 ~ 2008.3)
- 知能と機械系研究会 幹事 (2001.4 ~ 2004.3)
- 関西支部環境知能研究会 幹事 (2000.4 ~ 2002.3)
- 知能と機械系研究会 連絡委員 (1998.4 ~ 2002.3)
- 会員 (1986.4 ~ 現在に至る)

電子情報通信学会

- クラウドネットワークロボット研究専門委員会
顧問 (2019.6 ~ 現在に至る)
- クラウドネットワークロボット研究専門委員会
委員長 (2017.4 ~ 2019.3)
- クラウドネットワークロボット研究専門委員会
副委員長 (2016.4 ~ 2017.3)
- クラウドネットワークロボット研究専門委員会
専門委員 (2013.4 ~ 2016.3)
- 論文誌特集号 編集委員長 (2011.1 ~ 2012.1)
- 論文誌特集号 編集委員 (2008.10 ~ 2009.11)
- 会員 (2009.8 ~ 現在に至る)

人工知能学会

- 代議員 (2013.4.1 ~ 2015.3.31)
- 評議員 (2010.6.30 ~ 2014.6.30)
- 人工知能基礎論研究会 幹事 (2002.4 ~ 2004.3)

会員 (1999.5 ~現在に至る)

ヒューマンインタフェース学会

理事 (2014.4 ~ 2018.3)

評議員 (2012.3 ~ 2023.3)

コミュニケーション支那専門研究会 運営委員 (2010.1 ~ 2013.12)

会誌編集委員 (2006.4 ~ 2010.12)

会員 (2006.1 ~現在に至る)

観光情報学会

理事 (2010.6 ~ 2015.6)

会員 (2009.5 ~ 2016.5)

Association for Computing Machinery (ACM)

会員 (2004.4 ~現在に至る)

その他

統務省 戦略的情報通信研究開発推進事業 専門評価委員 (2016.6-2017.3)

北陸先端科学技術大学院大学 大学院教育イニシアティブセンター - アドバイ

ザー

(2010.7 ~ 2015.3)

文部科学省 科学技術政策研究所科学技術動向研究センター専門調査員

(2002.7 ~ 2003.3)

日常生活型ロボットコンソーシアム 事務局 (2000.6 ~ 2001.10)

認知科学会

常任運営委員 (2005.1 ~ 2008.12, 2013.1 ~ 2022.12)

運営委員 (2013.1 ~ 2022.12)

論文誌編集委員 (2004.10 ~ 2009.3, 2018.1 ~現在に至る)

学習と対話研究分科会幹事 (2001.6 ~)

会員 (1993.4 ~ 2023.12)

学会活動（国際）

HAI Steering Committee

Chair (2013-2023)

HAI 2014 (2nd International Conference on Human-Agent Interaction)

General Co-Chair

HAI 2013 (1st International Conference on Human-Agent Interaction)

General Co-Chair

Humanoids 2011, 2012

Workshop Organizer

IADIS Collaborative Technologies 2012

Program Committee member

IROS 2010, 2011, 2012

Workshop Organizer

RO-MAN 2011

Session Organizer

IJEC (International Journal of Entertainment Computing)

Associate Editor (2010.4-2011.3)

ICSR 2009 (International Conference on Social Robotics 2009)

Program Co-Chair

ICEC (International Conference on Entertainment Computing)

Program Committee member (2009, 2010, 2011, 2012, 2013)

ACE 2009 (Advances in Computer Entertainment Technology)

Program Committee member

ACM SIGCHI Creativity & Cognition Conference 2009

Reviewer

RSS-2006 (The 2006 Robotics: Science and Systems)

Program Committee member

IEEE ICARCV 2006

Session Organizer

CogSci 2005 Workshop

Program Committee member (Toward Social Mechanisms of
Android Science)

International Workshop on Dynamics of Language 2004, 2005

Program Committee member

IEEE Transaction on Industrial Electronics 2004

Review Committee member

ACM (Association for Computing Machinery)

Professional member (2004.4-)

国内会議

日本認知科学会第 33 回大会 (2016 年)

実行委員長

ヒューマンインタフェースシンポジウム 2015

プログラム委員長

情報処理北海道シンポジウム 2012

実行委員長

HAI (ヒューマンエージェントインタラクション) シンポジウム

プログラム実行委員長 (2009, 2010)

HAI (ヒューマンエージェントインタラクション) シンポジウム

プログラム実行副委員長 (2006, 2007, 2008)

EC (エンタテインメントコンピューティング)

実行副委員長 (2004), プログラム副委員長 (2005), 総務委員長 (2008)

JAWS (合同エージェントワークショップ&シンポジウム)

プログラム委員 (2002-2015)

情報処理学会, 人工知能学会全国大会, インタラクション, ヒューマンインタフェースシンポジウムなどのプログラム委員

私の“お気に入り”研究
ベスト3

My Top 3 “Favorite” Studies

研究第3位：恋コン

574-58 身体的な関係性に基づくコミュニケーションの行動モデル

小野 智雄

岡田 良博男

ATR 知能映像通信研究所

1. はじめに

近年、さまざまな分野で「身体性」の重要性が指摘されている。しかし、いまだ明確な定義は与えられていない。本稿では、人間のコミュニケーションにおける「身体」のはたらく方について議論を行い、さらにそのモデルの提案を行う。

人間のコミュニケーション場面においても、「身体」の重要性は指摘されている。しかし、そこで使われる言葉、行動論は各研究ごとに異なったものとなっており、共通の理論は得られていない。本稿では、「身体」を「手前の身体と相手の身体」として、多様性を創発する場」として捉える。そして、「コミュニケーション」を「その身体を含して、自己、他者、環境と統合した関係性を生出し、維持していくこと」として捉える。

生体部から真鍮部に記録するというアプローチでは、影響が対象とするコミュニケーションのバイナリケス、および自律性、主体性を持った「生命」としての人間を捉えることはできない。したがって、本稿では、両者の視点から生体的にコミュニケーションを捉えるというアプローチをとる。

2. コミュニケーションの行動モデル

本稿で提案するモデルでは、前述の認識点を整理するため、自己認識のモデル、特に (M, E) システム (M) の枠組みを用いて記述する。(M, E) システムとは、生体の振動的機能的なふるまい (意識、感情、認知) を取り扱うためのモデルである。この枠組みを用いることにより、他者・環境との関係性文、個体的な統合性をもとに生成・維持する。

(情報全国大会 1998)

Robot Behavior Generation using Quasi-Autopoietic System and its Social Dynamics

Tetsuo Ogo

Michita Inai

ATR Media Integration & Communications Research Laboratory

2-2 Hikaricho, Seika-cho, Soraku-gun, Kyoto, 619-0288 JAPAN

{togo, michita}@media.atr.co.jp

Abstract

In this paper we propose a model of robot behavior and utterance generation based on our original interpretation of autopoiesis. We, moreover, discuss a communication model as social dynamics where human and robots interact with each other. A robot with our model can be expected to autonomously move about and continuously talk to itself while consistently interpreting an event and object in an environment. In the same way, the robot talks to a person when it recognizes him/her. As the person is retained by the robot's behavior and utterance, they begin to interact with each other. As a result of the mutual maintenance, they form a field of communication as a "boundary of self." We show the social dynamics when such a field of communication successfully appears and disappears through computer simulations and human-robot interaction.

across. First, in the concept of autopoietic, an organism is not regarded as only a dynamical equilibrium system, but as a continuously self-producing system. To put it another way, an organism does not preserve "self" statically, but dynamically maintains "self" by continuously producing itself. Based on this characteristic, we begin to understand the three characteristics of autopoietic described above, Autonomy, Irreducibility, and Self-determination of the boundary. Next, in the concept of autopoietic, an organism is defined from an inside view of the system, not from an outside view. In other words, "input" and "output" for the organism are arbitrarily recognized from the view of an external observer, and those two factors do not affect the identity and self-determination of the boundary by itself. If we are in this position, we can understand the fourth characteristic.

In this paper, we propose a model of robot behav-

(AFSS 2000)

認知的不協和理論 (例: 吊り橋→ドキドキ→異性に会う→好きになる)

環境に応じた主体的な**原因帰属の変更**→ Quasi-Autopoietic

System によりロボットに実装→**文脈に適応した一貫性のある意**

味付け



Quasi-Autopoietic System

“窓コン”のシミュレーション



ロボットへの実装 (7)

研究第2位: ITACO

From AAAI-00 Proceedings, Copyright © 2000, AAAI (www.aaai.org). All rights reserved.

Reading a Robot's Mind: A Model of Utterance Understanding based on the Theory of Mind Mechanism

Tetsuro Ono Michiko Inada

NTT Media Integration & Communications Research Laboratories
1-2-1 Hattohashi, Yokohama, Kanagawa, Kyoto, 619-0292 JAPAN
{ono, inada}@media.ntt.co.jp

Abstract

The purpose of this paper is to construct a methodology for correct communication between humans and robots. Here, focus is on a misunderstanding mechanism, which is indispensable in human-human communication. We propose a model of utterance understanding based on this mechanism. Concretely speaking, we apply the model of a misunderstanding system (Brown-Cohen 1985) to a model of human-robot communication. Moreover, we implement a robot interface system that applies our proposed model. Psychological experiments were carried out to explore the validity of the following hypothesis: by reading a robot's mind, a human can estimate the robot's intention without, and, moreover, the person can even understand the robot's unclear utterances made by synthesized speech sounds. The results of the experiments substantially supported our hypothesis.

one mental state of desire and goal. Finally, *B* understands *A*'s utterance despite his unclear speech sounds and subsequently executes the object. As mentioned above, we can daily observe such misperception when communicating with others by the reading of intention, desire, and goal.

Even in communication between humans and robots, such misunderstanding is indispensable for reciprocal acts. This is because we often judge synthesized speech sounds from artifacts to be strange, and we occasionally find the speech hard to understand. We will not be able to communicate with robots smoothly as long as we do not make the reason clear. It is not an excuse the reciprocal acts mentioned above, it is possible to model communication as a "code model." A code model is a framework of signal transmission where a sender gives information (signals) to a receiver using a preproposed common code for encoding and decoding and then alternates them within a given time. A code

(AAAI 2000)

原刊論文

Vol.3, No.3, 2000

ITACO: メディア間を移動可能なエージェントによる遷在知の実現

小川 浩平¹

小野 智雄²

ITACO: Ubiquitous Cognition Achieved by Migrateable Agent from Media to Media

Kohji Ono¹

Tetsuro Ono²

Abstract - We propose a concept of Ubiquitous Cognition and introduce an integrated agent for communication (ITACO) system based on this concept. Ubiquitous Cognition means that a cognizable entity, as a target for communication, supports human dependent on the context, migrating from media to media within the environment, as the situation changes. To realize our proposed concept, the ITACO system tries to appropriately support a user using a migrateable agent which is context-sensitive and gives continuous assistance. The key factor in this system is the construction of a relationship between the user and the agent, and to carry on this relationship between the user and the object that the agent has migrated to. Psychological experiments were carried out to verify the necessity of the relationship between media. The results of the experiments showed that the subjects' attachment to the media as well as the relationship was succeeded through the media by the agent migration.

(日学会論文誌)

ユーザの趣味や嗜好を理解したエージェントが、環境にあるさまざまなメディアに「憑依」(migration)しながらユーザを支援する。

トップカンファレンス (HRI 2024) の以下の論文に、20 ~ 25 年前の論文が7件引用される！！

Mind-Body-Identity: A Scoping Review of Multi-Embodiment

Carla Norbury
carla.norbury@anu.edu.au
The Australian National University
Canberra, Australia

Sabrina Caldwell
sabrina.caldwell@anu.edu.au
The Australian National University
Canberra, Australia

Preray Swaintry
preray@hri.anu.edu.au
The Australian National University
Canberra, Australia

Kingsley Fletcher
kingsley.fletcher@anu.edu.au
Embodied Science and Technology Group
Actonville, Australia

- [13] Michiko M. Tamura, Osa, et al. "Towards Fluid, 1999. Agent Migration, Cross-embodiment, and Hybridity." In *IEEE/ACM 1999 Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 1999)*, vol. 4, IEEE, Tokyo, Japan, 1999-1999. <https://doi.org/10.1109/SMC.1999.845422>.
- [14] Michiko M. Tamura, Osa, et al. "Robot Migration, and Hybridity Issues." In *Conference on Intelligent Systems (IS'01)*, vol. 1, IEEE, Tokyo, Japan, 2001. <https://doi.org/10.1109/IS.2001.981015>.
- [15] Robot Agents. "of Tamura, Osa, et al. "Migration, Cognitive Mobile Environment." Addressed by <https://doi.org/10.1109/IS.2001.981015> International conference

on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (UIC/SMART '04), Association for Computing Machinery, New York, NY, USA, 2004-106. <https://doi.org/10.1145/1055589.1055604>.

- [16] Robot Agents. "of Tamura, Osa, et al. "EMMA: Constructing a Functional Relationship between Agents." In *EMMA: Constructing a Functional Relationship between Agents*, vol. 1, Springer, Berlin, Germany, 2004. https://doi.org/10.1007/978-3-540-24444-4_1.

[1] Tamura, Osa, et al. "Towards Fluid, and Hybridity Issues." In *IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 1999)*, vol. 4, IEEE, Tokyo, Japan, 1999-1999. <https://doi.org/10.1109/SMC.1999.845422>.

[2] Tamura, Osa, et al. "Robot Migration, and Hybridity Issues." In *Conference on Intelligent Systems (IS'01)*, vol. 1, IEEE, Tokyo, Japan, 2001. <https://doi.org/10.1109/IS.2001.981015>.

[3] Tamura, Osa, et al. "Migration, Cognitive Mobile Environment." Addressed by <https://doi.org/10.1109/IS.2001.981015> International conference

on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (UIC/SMART '04), Association for Computing Machinery, New York, NY, USA, 2004-106. <https://doi.org/10.1145/1055589.1055604>.

[4] Tamura, Osa, et al. "EMMA: Constructing a Functional Relationship between Agents." In *EMMA: Constructing a Functional Relationship between Agents*, vol. 1, Springer, Berlin, Germany, 2004. https://doi.org/10.1007/978-3-540-24444-4_1.

研究第1位: 共創対話

A Model of Embedded Communications with Gestures between Humans and Robots

Yasuo Ono (ono@unicatcoo.jp)

ATR Media Integration & Communications Research Laboratories,
1-1 Hikaridai, Seika-cho, Soraku-gun, Kyoto 619-0285 Japan

Mitsuo Inui (inui@atr-robotics.jp)

ATR Media Integration & Communications Research Laboratories

Hiroshi Ishiguro (ishiguro@aps.wakayama-u.ac.jp)

Faculty of Systems Engineering, Wakayama University

Abstract

In this paper, we propose a model of embedded communication focusing on body movements. Moreover, we express the validity of the model through psychological experiments on human-human and human-robot communications involving gesture-viewing room displays. The proposed model explains that, in order to achieve smooth communications, it is important for a robot to generate from a mutually obtained gesture and for a joint viewpoint to be obtained by the relationship. The experiments investigated the correlations between body movements and attention understanding in order to confirm the importance of the two points described above. We use models so that we can control parameters in experiments and discuss the issues related to the interaction between humans and artifacts. Results supported the validity of the proposed model in the case of human-human communications, subjects could communicate successfully when the relationship conveyed from the mutually obtained gesture and the joint viewpoint was obtained. In the case of human-robot communications, subjects could understand the robot's intention under the same conditions but not when the robot's gestures were restricted.

In order to investigate the mechanism of the mutually obtained gestures described above, we conduct experiments on human-robot communications as well as human-human communications. The reason why we use a robot is that we can systematically design experiments by using a programmable robot's gestures. Moreover, an investigation of human-robot communications can contribute to research on the methodology of robot design and the interaction between humans and artifacts.

The purpose of this paper is to propose a model of embedded communications that can give an explanation for the mechanism of communications described above and, moreover, provide evidence for the validity of the model through psychological experiments. The main characteristics of our model is to focus on the relationship-emerging from a mutually obtained gesture and the joint viewpoint obtained by the relationship. The experiments concretely investigate the correlations between body movements and attention understanding in human-human and human-robot communications involving gesture-viewing room displays. The results are as follows.

(AAAI 2000)

身体表現を用いた人とロボットの共創対話

小野 哲也¹ 今井 倫志²
石屋 浩^{1,3} 中津 茂 幸³

本稿では、コミュニケーションにおける身体表現に着目し、「共創」対話という形態を実現する。共創対話とは、従来の情報伝達や十分に熟慮された、従来の協議的対話による意思伝達との異なる形態。および、この形態に即ち「身体表現」の活用による情報伝達形態の創成である。本稿では、この形態の妥当性を検証するため、人と人および人とロボットのインタラクションに関する実験を行う。具体的には、顔表情の観察に際して人と人、および、人とロボットの身体表現と情報伝達との関係に注目する。実験の結果、人と人のインタラクションでは、身体表現の活用により「共創対話」が行われていくことが明らかとなった。また、人とロボットのインタラクションでは、人がロボットの身体表現を観、顔の動きに注意を払うように情報伝達を促すことと、行儀や情報伝達が行われることが明らかとなった。従来の対話とは、意思伝達やインタラクションの場面に比し、人の身体表現、顔、身体表現の活用が顕著であることが示されている。

引き込まれるような同調的な身体動作→情報が伝わる

そのような身体動作なし→情報が伝わらない

身体動作を基盤として“1つのシステム”を創ることの重要性！



人と人の同調的**身体動作**



身体動作**なし**→情報が伝わらない



身体動作**あり**→情報が伝わる

「おわり」に代えて

English Studies 21(2), 205-208, (June 2014)

巻頭言

「傍流」のススメ

小野 有徳

なぜか「認知科学」の巻頭言の執筆担当が回って来てしまった。巻頭言といふのは、学会の役員会を中心とした人とか、編集者を中心とした人とか、偉い人とかが書くものであり、ほとんどの人が読み通さずものと思っているが、その担当が回って来てしまった。大層向所からの依頼ではなないので、自分のことを書くしか他にと振書くことだ。

元々は研究の場面で使った「傍流」をそのままもらった（当然、これまでの認知科学の先生と同じくらいは半ばらしい「傍流」の研究者の存在ばかりで、私個人としてはこの意味です）。通常の学問で、研究で実験、研究費でもなかった仕事を始めて大学院に通るといふ意味で、日本で使ったことマジメではなかった。大学四年生員の博士論文も「先立システムのためのモバイルを用いた感情の認識モデル」というものであり、全く自分の力から出したコメントをいれた点も、一部の邦訳に誤植をいれた点（「認知科学」に關する研究を行った、博士課程終了直後、京都市にある研究所に非常勤になった。ここでは、最終「思考用コンピュータ」を扱わないと言った。みんなの目は向いておいたが、同じお研究としてまとめ、半年間で発表したら、「大会賞受賞」というものをもらった（別に賞状も送ったが、一番びっくりしたのがお礼状だった）。その後、研究所の部長からも、ソフトウェアエージェントがさまざまなメディアに「感情」しながらユーザと互換する「TACASシステム」の研究が、コミュニケーションロボット「ロビー」を開いた。道徳に對する同情的な身体動作に關する研究に専念することができた。さらに、ロボット直前の動作の制御機能が、その間に表すと記録していく「Tact-Motion」の研究も個人院には申し込んだ。現在は、「コミュニケーションの視」といふ機会を開発しているが、今頃どうなることやら。

このように、自分では「傍流」を気取って、自分自身の研究を押し進めた「傍流」というと、私たちがも大層学で聞かせる「トイオスター」（ブローカー・デザイン）を聞いて思っていた。過去の誤解を成り、誤解を引っかけを直す、いたづら好きな人物で、道徳と道徳、道徳などまったく異なる二面性を併せ持つ人物として描かれることが多い。彼も昔のころ「傍流」も同じような役割を果たすものとして描かれていたことを最近知った。自分や聞かなくても、そんな役割を果たすことがあはれいかなとも思っていたが、現在はそんなに甘くない。私が知るかかった分、元来「傍流」を気取った若い研究者がなくてさんかかってきて、道徳と道徳を繰り返してほしかった。

それでは、巻頭言に對する「傍流」の役割とは何だろうか。これまでの経験から、真意としては、第一に、論文を書くとき、新発見がなくてしまったかと思ふ（真意は道徳文章をみる人読んでいる。今もそう）なのだが、分野が道徳で、リアリティに合っていないなりを改善してさんあることに関わろう。二つ目として、いつも出したコメントを書くさんかかると、あー、今回もダメだったかと思うが、少しでも道徳の力をつける

面になると上記で述べたかかと上記とは完全に相反している（後述編に質問書の方から論文のリアクシント「いまさら」が「ファイル中!」を添えられると少しうれしに反響にもなる）、最後に、「読後」の質問書、やはり各自自分の疑問を挙げていて、よほど面白いことが一つも質問書にふるとは思わぬ。

すでに書いたように、個人的には、「読後」を知らなかった者が研究者がたゞき人になってまで嬉しいと思っている、それでは、どのようにしたらそのような研究者が現れていくのだろうか。これは個人的な直感でしかないのだが、新しいメディアについては議論であることが重要であると思う。たゞに学部の学生と議論をしていて取組を続ければいい、同僚に取られることがあるが、新しいメディアを必ず人は使っても議論を必ずすべきであると思うている。そして、そのメディアに書かれないから、時間化かけて作成していくのがとても嬉しい。

また、上記のように「知った」若い研究者を育てるためには、学会の性質ももちろん重要である。個人的には、学会は学会の論文誌よりも国際会議などに論文を投稿することが多い。投稿までにかなりの時間の見込みも無いが、一般に、投稿者が経過するの期間の一つではないかと聞く。言うまでもなく、現在はインターネットなどの発達により、個人が自分の研究結果を論文や書籍の形で投稿に投稿することが可能である。そして、「読後」のあるものは、自然と人の目に触れ、そのコミュニティに積極的に取り込まれていく。ここでの学会の役割であるが、各学会ですべてをまかなえる議論が行われているので、編者の立場論についてはここでは詳述しない。私の印象はただ、上記の「知った」若い研究者がたゞき人になって嬉しいということだけである。そのためには、「無論すかば」学会の論文誌の創設者は、形式的な正典性（対巻法）のみをターゲットとして、量的に二論文を掲載している一方で是非をいさなうか、もしくは、二人の会談の質問が問いた議論は必ず掲載するといふのもいい。当然のことながら、論文の全資料は書き手にある。そして、その研究の本来の意味での価値判断は、読者に委ねるべきではないのだが、その価値判断のプロセスにおいて、著者と読者の意見の衝突が起っても嬉しいと思う。その中から、「認知科学」に関する研究コミュニティを構築する、「読後」を次の若い研究者がたゞき人になっていくことを望む。

（北條健太郎）

夢は続く...



「傍流」のススメ

発行日：2025年3月20日

著者 小野哲雄

発行元 北海道大学大学院情報科学研究院
ヒューマンコンピュータインタラクション研究室

連絡先 tetsuoono1@gmail.com

印刷所 株式会社アルファ

乱丁・落丁の場合は当たりです。大事にしてやってください。

© 2025 Tetsuo Ono