

Atrybucja intencji robotom społecznym

Streszczenie

W dziedzinie interakcji człowiek-komputer temat postrzegania ludzi przez sztuczną inteligencję jest mocno eksplorowany. Mniej uwagi poświęca się temu, jak my reagujemy na technologię i jak nasze tendencje poznawcze wpływają na tę relację. Jest to szczególnie istotne w przypadku robotów społecznych, które mogą aktywnie uczestniczyć w życiu społecznym. Badanie błędnej atrybucji intencji w postrzeganiu robotów społecznych ma na celu przyczynienie się do wypełnienia tej luki. Badanie pilotażowe miało na celu dostosować paradygmat badania błędnej atrybucji intencji do badania interakcji człowiek-robot. Celem pierwszego badania było porównanie błędnej atrybucji intencji w postrzeganiu ludzi i robotów o wysokim lub niskim poziomie cech antropomorficznych. Presja czasu była czynnikiem międzygrupowym, jako warunek wzmacniający tendencje poznawcze. Celem drugiego badania było sprawdzenie, czy torowanie może wpłynąć na postrzeganie intencji robotów. Procedura z badania pierwszego została poszerzona o torowanie przeciwnym poziomem antropomorfizmu robota, jako czynnik międzygrupowy. Biorąc pod uwagę niejednoznaczne, przypadkowe zachowania, błędna atrybucja intencji jest obecna w postrzeganiu robotów na tym samym, lub wyższym poziomie co ludzi, co sugeruje model mentalny robota jako nieomyślnej, zaprogramowanej maszyny. Ten model mentalny będzie wpływał na doświadczenia użytkowników nowej generacji robotów społecznych. Torowanie powinno być eksplorowane, jako forma wpływu na postrzeganie robotów. Ten program badawczy wnosi wkład do praktyki projektowania interakcji człowiek-robot, która powinna pozwalać na kontrolę ich efektów percepcyjnych.

Słowa kluczowe: atrybucja intencji, błędna atrybucja intencji, interakcja człowiek-robot, roboty społeczne, intencjonalność