

2026年4月入学

## 慶應義塾大学大学院入学試験問題

### 法務研究科

# 小論文試験

- 注意
- 指示があるまで開かないこと。
  - この冊子は、問題用紙・メモ用紙を含めて16頁ある。試験開始後ただちに落丁、乱丁等の有無を確認し、異常がある場合にはただちに監督者に申し出ること。15・16頁はメモ用紙である。
  - 受験番号（2箇所）と氏名は、解答用紙（表）上のそれぞれ指定された箇所に必ず記入すること。
  - 解答用紙の※を記した空欄内には何も書いてはならない。
  - 答案は横書きとし、解答用紙（表）の左上から、小問ごとに順次、1マスに1字ずつ書き進めること。
  - 答案は、黒インクの万年筆またはボールペンで書くこと。下書きの必要があれば、メモ用紙を利用すること。また、解答用紙を下書きに用いてはならない。
  - 注意に従わずに書かれた答案、乱雑に書かれた答案、解答者の特定が可能な答案はこれを無効とすることがある。

【問題】以下の文章を読み、【問1】および【問2】に答えなさい。

### 【問1】

本問題文は、サルトルの実存主義の中核である「人間存在の理由というのは何もない」ということが、ロボット演劇によって「証明される」感じがある、と述べている（12ページ下線部）が、これはどのような意味であると考えられるか。本問題文全体の趣旨をふまえてわかりやすく説明しなさい（600字以上800字以内）。

### 【問2】

本問題文の「似たような議論がロボットの場合でも起こってくるのではないか」（14ページ下線部）という問題提起の意味を説明した上で、ロボットにつきたとえばいかなる「似たような議論」が今後起りうるかに関するあなたの意見と、それについての解決策を自由に記しなさい（1000字以上1200字以内）。

## 〔問題文〕

ちょうど10年前に大阪大学に移りまして、その1年後位に、大学が主催する高校生向けのイベントがあって、僕はワークショップとか講演会をやったのですが、宮原秀夫総長（当時）と次期総長に就任することが決まっていた鷺田清一副学長（当時）も控え室にいらっしゃっていて、鷺田先生から「授業などはだいたい落ち着いて順調のようですが、他に大阪大学で何かやりたいことはありませんか」と聞かれました。僕は、もう最初からロボットをちょっとねらっていたので、即座に「ロボットと演劇をやりたいです」と答えました。すると鷺田先生が「ああ、それはすぐにやってください」と言われて、その日の中に、大阪大学工学部で知能ロボット学を研究されている石黒浩先生と、当時の同僚の浅田稔先生をご紹介いただいて、翌週には先生方の研究室を訪問しました。

そのときに、ひとつだけ用意していた質問があって、それは「私がプロジェクトに入ると、今ロボットが持っていないような機能も、持っているかのように見せることができますが、それをやっていいですか」と聞いたんですね。そうしたら浅田先生が即答で「それは望むところだ」とおっしゃられて、「自分たちは、『鉄腕アトム』とか『マジンガーZ』とか、せいぜい『ガンダム』とかからロボット研究に入ったんだけど、今の若いロボット研究者たちはロボット研究の確立した基盤があって、そこからしか発想しなくなっているので、芸術家に入ってもらうことで、未来を見せてもらいたい」ということをひとつ言わされました。

ただ、最初からねらいがマッチしていたのは、後でも触れるかもしれません、僕と石黒先生の人間観というか、ロボット観というか、それが似ていたからだと思っています。要するに、ロボットにしろ役者にしろ、その内面よりも、認知心理の方では「現れ」とか「現れてくるもの」とよく言いますけれど、「外見」ですね。あるいは「見え」とも言いますがそちらの方が大事であって、人間っぽくなるということは、実は科学的でないのではないかと。人間らしく見えるかどうかということの方が、実は科学的なのではないかということが、非常に最初から共有できていた。ここが、プロジェクトが一気に加速した理由

だと思います。

もうひとつは、そもそもすごく個人的なことになりますが、うちは祖父は、医者だったんです。祖先は赤穂の薬問屋だったようで、さらに父も母も大学までは理系だったんです。父は売れないシナリオライターで、母は心理学者だったのですが、もともと文転の家系でした。私自身もずっと科学関係の戯曲とかもたくさん書いていたものですから、ロボットに関わることは違和感がなかった。それと認知心理学の方とも、それまで10年ぐらい一緒に共同研究をして、また私自身が研究対象でもあったのですけれども、そういう研究をずっとしてきたので、比較的もう最初からボキャブラリーが共有できていたと思います。理系と文系で話が通じないというようなことがよくありますけど、全くそういうことはなく、最初からターボがかかったような感じでした。

認知心理学の方たちとは、いろいろな研究をしていたのですが、たとえば、一般市民の方が「あの俳優はうまいな」「あの俳優は下手だな」と、どうしてそう感じるんだろうということを、僕を研究対象としていた女性の研究者がそのような研究をしていて、どうもそれは無駄な動きが一定数入るのがうまい俳優と考えられるのではないかと考えるようになった訳です。

たとえば、モノをガシッとつかむなどという動作は、リポビタンDの宣伝位しかない訳で、日常生活ではやらない動作です。これは認知心理学の有名な実験があって、特に取っ手付きのコーヒーカップを取る動作だと数値によく現れるのですが、手前で手をワンバウンドさせてから取ったりとか、他のものをさわってから取ったりとか、全体を把握してから取ったりと、こう無駄な動きが入るんですね。それを「マイクロスリップ」と言うのですが、このマイクロスリップが人間の動きには一定数入る。めったなことでは、ガシッとはつかまないんですね。ところが、俳優も人の子なのか、たくさんの人々に見られていると緊張してしまって、無駄な動きがたくさん入ってしまったり、つかまなくてはと思うから、ものすごくしっかりとつかんでしまったりする訳です。

もうひとつのポイントは、俳優というものは練習すればするほど、今度はマイクロスリップが減っていく訳です。うまくつかめるようになってしまふ。だから俳優というのは、練習すればするほどリアルから遠ざかるという宿命を持っている訳です。そういうことが

わかつてきました。マイクロスリップの量が減ってくる訳です。

一方で、石黒先生の研究の最大の課題は、どうすればロボットが人間社会にスムーズに入つていけるかということでした。人間社会では、やっぱりこうガシッとつかむ動作をするロボットは困る訳ですよね、怖いから。しかし、工学研究者というのは、基本的にガシッとつかめてなんぼの商売なので、本能的にガシッとつかみみたい訳です。実際、産業用ロボットできちんとつかめなかったら、ロボットとしての性能が悪いということになりますから。どうやってきちんとつかむか、ということばかり研究してきた人たちであり、そういう研究の風土がある訳です。ただ、石黒先生は、相当早い段階から、そのマイクロスリップみたいなものに着目していて、どうすればロボットにも適度に無駄な動きができるようになるかということを考えていたようです。

だから、ロボット工学でも、従来型の工学的な研究を進めれば進めるほど、しっかりとつかめるようになってしまって、ロボットがリアルな社会から遠ざかってしまうことになってしまいます。さっきの俳優のジレンマと似たところがあるのです。僕はここに親和性があったと思っています。

石黒先生も認知心理学者とか言語学者の力を借りて、どうすればロボットに無駄な動きができるようになるかの研究を始めていたようです。でも、心理学とか言語学というのは、やはり基本的に統計をとる学問なので、ランダムな数字が出ても結局、平均値に埋め込まれてしまって、あまりうまくいかなかった。では、単にランダムに動かせばいいのではないかと思いますが、そうするとロボットの動きがめちゃくちゃになってしまって、なんだかよくわからない動作になる。ちょうどそのタイミングで僕は石黒先生と会って、しかもちょうど先生が、何か演劇とか映画とかにヒントがあるのではないかと考えて、そういうゼミの授業を始めた時期だったんです。

ロボット演劇を見せてもらったのですが、とてつもなく、ちゃちでダサいものでした。石黒先生本人もそのことをよくわかっていて、要するに、学生に作らせたものでしたので、「こういうことがやりたい訳ではないんです」と本人も言っていました。それで僕が2分位のスキットを渡して、その受講生の研究者たちにデータを打ち込んでもらって、それを

見せてもらったんですね。それに対してさらに、「こことここの台詞の間を0.3秒縮めて」とか、「ここは0.5秒あけて」とか、あと動作も「右手をあと30度あげて」みたいに、こういう指示を演劇の世界では「ダメ出し」というのですが、2分位のスキットに対して、20か所位はダメ出しをしました。その場で打ち直してもらって、もう一回見せてもらったら、その場にいた20人ほどの若手研究者たちが、みんなため息が出るほどに、ロボットはリアルな動作になりました。

それはそうですよね、今までロボットに演出をするということなど誰も考えたことはなかったのですから。コロンブスの卵の場合でも、卵を立てるのに底の殻をつぶせば簡単に立つ。それはやってみれば簡単あたり前だと思えますが、それと同じで、私たち演劇人は2500年間も、演じる人物がどうすれば人間らしく見えるかということをずっと考えてきた訳です。どうすればリアルになるかということを考えてきた訳です。ロボット研究はたかだか100年弱の歴史ですから、それはこちらの方に豊かな知見があったということです。

当時の石黒先生の口癖は、若手の研究者に向かって、「君たちが2年かかったことを平田先生は20分でやったのだから、もうおまえらは研究をしなくていい。解析だけをしろ」と。実際に、僕が演出するとなぜリアルになるのかを解析し、分析し、パラメータ化して、特許の申請もしていますし、何人もの学生が卒論や修論や博論をそれで書いています。

もうひとつのポイントは、私と石黒先生が最初から、ロボットというのは、今でこそ「ペッパー (Pepper)」<sup>(注)</sup>がありますけれど、普通の市民の方は、それまでは博覧会とか未来館のような科学館でしか見ていない、それは「展示」ですよね。ロボットを展示物として見てきた訳です。

そういう場所では、ロボット工学者は、どうしてもロボットの性能を見せたがります。その性能を見せられても、市民はその技術に対して「感心」はするけれど、「感動」はしないだろうと考えた訳です。ほーっと感心はしてくれるだろうけれど、感動はしないです。だから、その感動させる、要するに、心を動かす、あるいはロボットがあたかも自発的に動いているかのように見える、そういうロボットの見せ方はどういうものだろうかということを考えた訳です。

これとさっきの認知心理学的知見とはつながっていて、それで卒論を書いた学生もいる

のですが、ロボット工学者が動きをつけたものと僕がつけた動きを比較すると、明らかにロボット工学者の方が動かしすぎるので。ロボット工学者がやると両手を上に挙げて大げさに広げながら「こ・ん・に・ち・は」みたいになるでしょう。科学館のロボットとかでよくある動作ですが——でも、これって変ですよね。私たちは、あれがロボットの動きだと思っているので違和感が少ないだけで、本当にあれが家庭に入っていたら、鬱陶しいやつになりますよ、そんな動きをされたら。そのことを工学者は考えてもいなかつたんです。たくさん動く方がいいと思っているし、そういう研究風土でもあったので。それをいやいや違うということで、微妙な動きに修正していきました。

たとえば、何かを前に進めるときでも、足を出すその動きばかりをきちんとやろうとしてしまうのですが、実は前に動くときには、足の動きだけでなく、反対側の肩が少しだけピクッと動いたりしていて、この重心移動とかが、実はリアルに見せるコツなのです。そういうものがいくつかあります、それは言葉で伝えられるものもあるので、ある程度まではパラメータ化できます。それを実際にやっています。ただ最後の、プロの料理人のさじ加減みたいなものが、やっぱりポイントでもあります。このようなことを、認知心理学で、佐々木正人さんという東大の有名なアフォーダンス (affordance) の研究者がおられます、彼の口癖でもあるのですが、「認知心理で解析できる天才や名人の技はせいぜい 1 % だ」とおっしゃっています。お酒を飲むと「3 %」と言いますけれど、それでも 1 ~ 3 %。ただ「1 % とか 3 % 解析できただけでも、機械とか教育には相当還元できる」ともおっしゃっています。

確かにそうなんです。言葉で伝えられる部分だけを解析するだけでも、その後ロボット工学者たちは相当リアルなロボットを作れるようになるんですよ。芸術のレベルで耐えられるロボットは作れなくても、一般の人にとって区別ができない位のレベルまでにはロボットの動きをちゃんとできるようになる。見る人が見れば違いはわかるのだけれども、僕が演出したロボットの動きと、一般の研究者が演出したロボットでは。でも、そこそこのモノは、研究者でも、私のまねをしてできるようになるんです。だから日常ではそれで OK なんですね。家庭用のロボットというか、プロダクトとして家庭の中に入っていく

ロボットとしては、もうそれで十分なぐらいに知見が得られるということです。そこが、この研究の一番の成果かなと思っています。

ロボット演劇自体は、7作品を作りまして、世界中もう17か国ぐらい、50都市以上をまわって公演し、大きな成果をあげてきました。ここ10数年で最も成功した文理融合のプロジェクトと言われる位に、非常に成功しました。これらの公演は、本当に世界的な評価を受けまして、今年ご覧いただいたオペラなどにもロボットが少しだけ出てきます。

評価を受けたひとつの要因は、世界中でこのような試みはあるのですが、私たちの場合には大学の研究室で公演を作ることができているということです。通常は、石黒研究室が初期にやっていたように芸術性がとてもなく低かったり、あるいはアーティストがやっているからロボットがものすごくちゃちだったり、たいていの場合が、そのどちらかです。私たちは、僕がたまたま大阪大学にいたことによって、世界最先端の1000万円単位のロボットを自由に使わせてもらえる環境ができて、そこに専門の研究者をつけてもらえたというのが、世界でも稀有な例で、それで成功したということだと思います。

あと、今やろうとしていることというか、やっていることとしては、たとえば、ショッピングモールなどに行くと敷地内の地図とかがありますよね。それを一人で見ているときとか、二人で並んで「何食べる」とかを相談しているときとか、一人が地図を見ていてもう一人は後ろでスマホをいじっているときとかなど、いろいろなシチュエーションが考えられますが、それを何十パターンと実際にやってみて、そのときロボットがどういう動線で来て、どのタイミングで「何かお探しですか」と言うと、その人たちを一番安心させることができるのかみたいなものです。

これは、奈良の学研都市の ATR（国際電気通信技術研究所）でまる2日間かけていろんなパターンを全部やってみて、それを全部モーションキャプチャーで撮って、3D 解析をして、安定したロボットの軌道と声掛けのタイミングを決めるということを実際に行っています。だから理論ではなくて、先に演出家に演出をつけさせて、それを解析していくことは、実際に今もうやっている。そういう方向の研究がひとつ。

後は、音声対応などでも、これはまだまだ難しいのですが、ヤマハさんなどと一緒に

やろうとしている研究なのですが、ある長い会話の文章の中の、どこで次の発話の準備をし始めるかというのが結構大事なことなのです。あと日本語の場合には頷きとかが入りますから。これも英語やフランス語と日本語とでは違うので、今後ロボット開発のひとつの課題となっていくと思いますが、あまり汎用性がとれなくて、文化によってもずいぶん変わってくるだろうと予測しています。

英語やフランス語は、冒頭に主語と述語が入りますから相当早い段階で、相手方が次の自分の番、これをターンテイクというのですけれども、自分の番の準備に入るだろうと。でもそれに対して日本語は結論がわからないんです、ずっと最後まで聞かないと。コミュニケーションのうまい日本人は、結構最初に結論を言ってくれるのですが、そういう人ばかりではないので、そうすると最後まで聞かないと意味がよくわからないですね。だから、だらだら長いんですよね、日本語の場合には。

それを補う意味で、途中で、うんうんと頷く訳です。でもこの頷く動作が、ご存じかと思いますが、よく海外に行くと誤解のもとにもなっています。日本人の頷きは同意ではなく、単に「聞いていますよ」というシグナルなのですが、欧米では頷くということは同意しているということを意味しますから、よく小さなディスコミュニケーションが起きやすいんです。ここら辺のことをロボットではどう処理するか、たとえば、顔認証で日本人だと認証したら頷いておくようなロボットを作ておくということです。どのタイミングで頷くのかとか、どのタイミングでターンテイクに入るのかとか、そういうことも今やろうとしています。これは、会話の音程を分析することで結構できるのではないかということなので、ヤマハさんたちが今研究しているところです。そんなことも、今行っている研究です。

今、申し上げた文化の違いで言うと、たとえば、後でも触れるかもしれません、高校生たちに、アンドロイド演劇を見せて、ロボットとかアンドロイドについてディスカッションするという、アウトリーチの授業をよくやっているのですけど、そこでは、こんな説明をすることがあります。僕のある作品で、あるサラリーマンの方が自分の父親が故郷で亡くなつたので、葬式のために一週間ぐらい忌引きの休みをとって故郷に帰つて、通夜・葬式・初七日を済ませて帰ってきたという場面です。そこで、そのサラリーマンが職場の

方たちに「すみませんでした」というシーンがあるのですが、これをイタリアで上演したときに、この字幕をどうしても出せないと言われました。要するに、このような場合にイタリア人は絶対謝らないからという理由です。もちろん翻訳者の方は日本にも長く住んでいて、そのような状況は理解できていますが、日本人はこういうときに「すみません」と言うよね、とわかってはいるのですが、でもイタリアでは絶対謝らないし、これは似たような言い換えもできない、と言いました。そういう字幕を出したら、イタリアではこの人なんか怪しいと思われる、保険金殺人か何かをしたのではないかと怪しまれると言うのです。結局その部分だけは字幕を出さなかったんです。

でもロボットだったら、さっきも言った顔認証で、相手がイタリア人だと思ったら謝らなくて、日本人だと思ったら謝っておくというふうにプログラムすればいいだけのことなのです。そうすると、この場合どちらの方がコミュニケーション能力が高いと言えるのか微妙になってきますよね。

要するに、ロボットの得意なことは無限に記憶できるということなので、あらゆるコミュニケーションのパターンを記憶させれば、通常の人間などよりもコミュニケーション能力の高いロボットができるかもしれない。これが僕と石黒先生の基本的な認識です。

先ほども言ったように、僕と石黒先生には、共通項がいくつかあった訳です。ひとつは、人間のコミュニケーションのパターンなんて、そんなにたいしたものじゃないと思っている点。石黒先生もよくおっしゃるんですけど、どうもロボット工学者というのは完璧な汎用性を求めすぎる。だけど8割9割できたら、後の2割はわかりませんとごまかすような機能を付けておいた方がたぶん実用的なんです。完璧な汎用性は、人間だってそんなことは無理でしょう。私たちも、相手を傷つけてしまったりするじゃないですか。それは残りの1～2割でだいたい傷つけてしまいますよね。たいていのコミュニケーションはうまくいくのだけれど、でもときどき相手を傷つけてしまう。それなのにロボットにだけ、なぜ汎用性を求めるのかという話なんですね。それよりも、できる限りコミュニケーションをパターン化して、細分化して、応用ができるようにした方が、より人間のコミュニケーションに近づけるのではないかというのが、僕と石黒先生の基本的な考え方です。

その関連で言うと、まだちょっと進んでいないのですけれども、臨床レベルでは少しデータが出てきていることなのですが、自閉症の子どもたちで相手がアンドロイドやロボットだとしゃべれる子が一定数いるので、そういう子たちの訓練とか、あるいは吃音や失語症の方たちの在宅訓練に使えるのではないかということが注目されています。特に失語症の方は、高齢の、中高年の男性が結構多いので、そのプライドが邪魔をして、言語聴覚士とのリハビリがうまく進まないことがある。もちろんリハビリには来ていただかないといけないのだけれど、奥さんと在宅の訓練をする補助位になるのではないかと。そういうことにもロボットを使えるのではないかと考えています。

これはもうどの作業療法士も言語聴覚士も言うことなのですが、繰り返し訓練しなければならないときに、どうしても人間だから一瞬嫌そうな顔になってしまうときがあります。だけどロボットは繰り返しを全然厭わない。ものすごく根性ありますからね。「もう一回」「もう一回」と笑顔で励ませます。作業療法士とか言語聴覚士の側には悪気はなくとも、患者さんの方が、「この人ちょっともう飽きてきているんじゃないのかな」と思ってしまった段階で、もうダメじゃないですか。だけど相手がロボットだったら、ロボットが飽くるとは思わないから、何回でも繰り返せますよね。そういうところはロボットの強みで、リハビリなどに向いているのではないかということです。

僕、たまたま本当に、これロボットのことだけではないのですが、今年は吃音者の全国大会に呼ばれて、去年は言語聴覚士の方たちの学会の基調講演に呼ばれて、そういうことを考えるとやはり期待は高まっているのかなと思います。そういうところでもロボット研究を使っています。

私自身は、基本的には劇作家・演出家なので、いい作品を作るということが一番の主眼ですが、よく世界中をまわっていると、「どうしてロボットで演劇をやるのですか」と聞かれます。答えは単純で「世界で初めてだからです」となります。相当僕は新しいことをやってきたつもりですが、こんなに単純に世界一になれることは、人生にはそんなにないことなので、さっきも言ったように、最先端のロボットを自由に使わせてもらえる環境をたまたま手に入れた訳ですよ。これでもしロボット演劇をやらなかったとしたら、これは

もうアーティストではないです。世界一になる環境が整っているのにやらないとしたら。だから私としては、単純に、世界で初めてのことをやれるからということが理由のひとつなのですが、もうひとつは、ずっと申し上げてきたように、こういうことをやることによって、「人間とは何か」とか、まだかろうじて人間の優れている部分がどこにあるのかがわかってくるということもあります。

教育の方では、そういうことに注目して行っています。たとえば、9月も愛知教育大学附属岡崎中学校に行きました。この学校は全学年アクティブラーニング化ということで、教科書を使いません。教員が全員、自分たちで授業のプログラムを作らなくてはならないのです。そこである国語の先生が、僕と石黒先生が書いたエッセイを中学2年生の国語の授業でたくさん読ませて、あるポイントでアンドロイド演劇を見せて、その後で僕と議論をするという授業を作りました。

「人間に心があるか」ということが題材で、それだけで3か月間ずっと授業をする。彼らは相当優秀な中学生でしっかり予習をしてきていますから、一生懸命僕に対して人間の心のありかについて言ってくるんですけど、僕の方ももう8年もそれをやってきていますから、ことごとく論破してしまうんですね。「それはロボットでもできるね」「それはあと何年後かにはロボットでもできるね」みたいに。さっきの「イタリアと日本との例では、ロボットの方がコミュニケーション能力は高く見えるよね」と。そういうことで全部論破していくのです。ただそこで、これは授業の中で、高校生向けの授業とかではときどき言うんですけど、本当はフランスだと「哲学」という授業があるのでその授業でやれるのが一番いいのですが、最後にサルトルの話をします。

実存主義の中核は、人間存在の理由というのは何もないということです。人間を人間たらしめている理由は何もないということです。要するに、あらゆるものは本質的に存在していて、たとえば、椅子は座るために作られたし、ペットボトルは液体を入れるために作られたけれど、人間は何かのために作られている訳ではないので、人間だけが現実的に存在しているということです。本質より現実が先だということですよね。ロボット演劇をやっていると、それが証明される感じがすごくあるんです。人間を人間たらしめている

理由は何もないけれど、人間は人間なんだということがよくわかってくる。そこが一番のポイントで、そのことを中学生高校生に、少なくともこれから社会のリーダーシップをとっていくような中学生高校生に伝えられるということは、非常に大きい教育的意味があると思っています。つまり、不条理に向き合うということですね。今の教育では条理ばかりを考えさせる。しかし、本来リーダーシップというのは不条理を受け止めるということだと僕は思っています。芸術というものは、不条理を受け止める訓練だと思っているので、そういう意味では、ロボット演劇というものは非常にいい教材かなと思っています。

あと、授業の中でよく設問として出すのは、アンドロイドやジェミノイド（遠隔操作型アンドロイド）のことです。今私たちが使っているジェミノイドは1000万円ほどでできます。それに200～300万円足すとオリジナルの、自分そっくりのジェミノイドができます。

そういうアンドロイドを最初に使い始めるのは、鉄腕アトムと同じで、おそらく、子どもを亡くした夫婦とかじゃないかと思っています。その子のビデオとか映像が残っていれば、もう癖まで全部再現できる訳です。今でもすでにペッパーを家族のようにしている家庭も出てきていますから、ペット以上の存在になることはもう間違いないです、まあ後10年位ではないかと。

たとえばそういう家に、夜中に泥棒が侵入してきて、アンドロイドが居間とかにいたら、ぎょっとして、自分の顔を見られたと思って殺そうとする。その物音を聞きつけて、お父さんが2階から降りてきたら、大事なロボットが殺されそうになっているので、それを守ろうとして泥棒ともみあって逆に泥棒を殺してしまった。さあ、正当防衛は成立するでしょうか、みたいなことを、中学生や高校生に議論をしてもらうということを授業でやっています。

みなさんの方が専門だと思いますが、今の法律では過剰防衛になりますよね、助けようとしたロボットはただのモノですから。しかし、その家の人にとってロボットがただのモノかどうかということが大事ですよね。おそらくペット以上の存在になっているはずなので。

そのときに中学生や高校生に、参考資料として、動物愛護法という法律はいつ頃、どの

ようにできてきたのかということ、そして今どれ位の国が動物愛護法を持っているかということを示して、そういうデータを示して考えてもらったりするという授業をやっています。この場合、どんな法律が必要なんだろうとか、ロボットを守るのはいいけれども、守りすぎることはいけないこと。動物愛護法だって、ちょっと過剰になってしまう場合がありますよね。それに文化の違いもあります。たとえば、オーストラリアの動物保護団体がロブスターを活きたまま茹でてはいけないと主張していることはどうなのだろう。日本には他にも活き造りとか躍り食いとかもありますから、あれは外国人から見るとどうなんだろう。また、中国や東南アジアには犬食文化があるけれど、犬は食べていい動物なのか、いけないのかとか。似たような議論がロボットの場合でも起こってくるのではないかという話を、ディスカッションの題材にすることをよくしています。

(注) ペッパー (Pepper) : 2014年に誕生した人型ロボット。

出典：平田オリザ「ロボット演劇の問いかけるもの」

角田美穂子・工藤俊亮〔編著〕『ロボットと生きる社会——法は AI とどう付き合う?』(2018年)  
所収

※なお、本文は、問題文として適切な体裁になるよう必要な修正を施している。



