

## 謝 辞

本研究を進めるにあたり，多大なご指導とご教示を賜りました早稲田大学理工学術院 高西淳夫教授に深く感謝し，心より御礼申し上げます．また，博士後期課程 1 年から現在に至るまで 5 年の間，研究活動だけでなく，あらゆる面において，温かく熱心なご指導を賜りましたこと，重ねて深く感謝し，御礼申し上げます．そして，本論文をまとめるにあたり，適切なお指導，ご検討を賜りました早稲田大学理工学術院 橋本周司教授，梅津光生教授，藤江正克教授に深く感謝致します．

本研究は，筆者の修士課程および博士後期課程における研究成果をまとめたものであり，脳科学，ロボット工学，心理学など様々な分野の先生方から数え切れないほどのご助言を頂きました．とりわけ，ロボット工学的観点から適切なお助言を頂きました機械工学科の諸先生方および生命理工学専攻の諸先生方，早稲田大学ヒューマノイド研究所の諸先生方，工学院大学工学部高信英明助教授に深い感謝の意を表します．また，脳科学的観点から適切なお助言を頂きました橋本周司教授をはじめ橋本周司研究室出身の諸先生方および在籍中の研究者各位，さらに心理学的観点からご助言頂きました木村裕教授，木村裕研究室出身の諸先生方および在籍中の研究者各位に深い感謝の意を表します．

そして，三輪洋靖氏（2005 年博士後期課程卒），伊藤大介氏（2003 年修士課程卒），松本宗道氏（2004 年修士課程卒），忽滑谷裕子氏（2005 年修士課程卒），池田直人氏（2003 年学部卒），今西一剛氏（2006 年修士課程卒），Muhamad Aizuddin bin Hamdan 氏（2006 年修士課程卒），武田大樹氏（2005 年学部卒），齊藤稔氏（現修士課程 2 年），難波伸広氏（2006 年学部卒）の多大な協力により，ニューラルネットワークを用いた記憶モデルの構築，および情動表出ヒューマノイドロボットへの応用を遂行することができました．ここに感謝の意を申し上げます．また，RoboCasa 研究所にてご協力いただきました聖アンナ大学院大学 Paolo Dario 教授，Maria Chiara Carrozza 教授，Cecilia Laschi 助教授をはじめとした ARTS Lab. の研究者各位，Massimiliano Zecca 氏をはじめとした RoboCasa 研究員各位に心より感謝致します．

さらに，これまでの 5 年間，研究生活をともにした早稲田大学理工学術院機械工学科高西研究室の諸先輩方，後輩方，本研究に関わったすべての方々に感謝致します．最後に，筆者の研究活動を常に応援し支えてくれた，両親と家族に心より感謝致します．

