

# HIP-labra/Hietanen

## 1. Kuinka reagoimme robotteihin? Millaisia kognitiivisia ja affektiivisia ominaisuuksia roboteille attribuoidaan?

Kuinka reagoimme vaikkapa videoihin, joissa näkyy toiseen ihmiseen, eläimeen, robottiin, esineeseen kohdistuvaa ”pahoinpitelyä”? Tällaista voisi mitata kyselyillä tai mittaamalla samanaikaisesti joitain fysiologisia vasteita. Kuinka tutkittavien empatia muokkaa tällaisia arvioita/vasteita?

## 2. Katsekontaktin epäsuora virittävyys

- Edessäsi on kaksi ihmistä. Nouseeko sinun fysiologinen virittyneisyytesi jos nuo kaksi ihmistä ottavat keskenään katsekontaktin?
- Yhteys esim. empatiaan

## 3. Silmänliikkeiden rekisteröinti luonnonmukaisissa olosuhteissa.

- Labrassa on käytössä silmänliikkeitä rekisteröivät (silmiä)lasit, joita voi käyttää myös labran ulkopuolella.
- Tuleeko hyviä – mielellään sosiaaliseen havaitsemiseen liittyviä - ideoita mieleen, mitä tutkia tällaisten lasien avulla? Laseissa on siis yksi kamera, joka kuvaa ympäristöä ja kaksi kameraa jotka kuvaavat käyttäjän silmiä (silmiä asentoa). Softa yhdistää nämä kaksi ”kuvaa”, jolloin päästään näkemään mihin lasien käyttäjä ympäristössään katseensa suuntaa.

#### **4. Oman motoriikan kontrolli**

Labraan on hankittu puristusdynamometri, jolla voi tarkasti mitata käden puristusvoimaa. On tutkimuslinja, jossa tutkitaan, kuinka hyvin ihmiset pystyvät kontrolloimaan omaa puristusvoimaansa. Tutkittavia pyydetään esimerkiksi puristamaan 50%:n voimalla omasta maksimistaan (ks. esim Coombes et al. 2008, *Emotion*, 8 (1), 104–113). Kuinka erilaiset yksilölliset ja kontekstuaaliset tekijät vaikuttavat tällaiseen oman voimankäytön kontrollointiin, vaikkapa erilaisten uhkaavien signaalien läsnäollessa?

**Voit halutessasi ottaa yhteyttä ja tulla kyselemään aiheista enemmän.**