

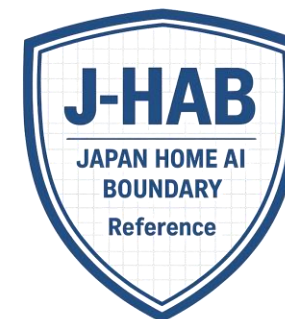
家庭AI安全性・プライバシー白書

家庭用AI・ロボットの 社会受容性・振る舞いリスク 2025

— 受容境界の参照ベンチマーク：プライバシー／自律行動（人の介入）／データガバナンス —

編集・発行：SGT Lab (sgtlab.org/white-paper/j-hab/)

2025年12月29日発行



版情報・引用・調査概要・免責事項

A) 版情報

- ・ 逐次刊行物名：『家庭AI安全性・プライバシー白書』（ISSN 2760-523X）
- ・ 号タイトル：『家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025
— 受容境界の参照ベンチマーク：プライバシー／自律行動（人の介入）／データガバナンス —』
- ・ 版：J-HAB 2025 | Issue 2025-12 | Rev.01
- ・ 発行日：2025-12-29
- ・ 参照先：<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
- ・ 発行者：SGT Lab (<https://sgtlab.org/>)
- ・ データ：J-HAB 2025年12月 全国調査（インターネット、n=1,000、日本国内在住）
- ・ 本白書の本文・図表は、出典表示を条件に再利用可です（CC BY 4.0で提供します）。ただし、ロゴ・マーク類（J-HABロゴ等）はCC BYの対象外です。

B) 引用方法

- ・ 文献（この号）を引用する場合
推奨表記(参考文献／脚注／出典一覧への記載):

SGT Lab (2025)『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』（J-HAB 2025-12 Rev.01, ISSN 2760-523X）
<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

- ・ 図表を単体で転載する場合（図中／キャプション）
図表ID（Fig.）および図表用出典行を、転載先に残してください。
図表用出典行：

Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

C) 調査概要／集計指標の定義／限界

調査概要

- ・ 実査月：2025-12（2025-12-12～2025-12-15）
- ・ 対象：日本国内在住 20～79歳（男女）
- ・ サンプル：n=1,000（有効回答）
- ・ 方法：オンライン調査（外部実査機関に委託）
- ・ 回収設計：性別×年代（10歳刻み）を人口構成比に合わせて割付回収
- ・ 集計：ウェイト調整なし（当該サンプルの実測比）

集計・表示ルール（定義）

- ・ 分布（%）：各図表に表示した回答カテゴリの割合（欠損/無回答は分母から除外）
- ・ 丸め：割合（%）は小数1桁、四捨五入（0.5以上切り上げ）

限界

- ・ オンライン調査であり、回答は自己申告に基づくものであり、行動観測ではありません。
- ・ 結果は設問設計（設問文・選択肢・提示条件）に依存します。
- ・ 本調査は調査時点の観測結果であり、将来予測や因果関係を断定するものではありません。
- ・ サンプル調査のため、統計的なばらつき（標本誤差）、回答者の偏り（選択バイアス）、自己申告に伴う回答バイアスの影響を含み得ます。

D) 免責事項

- ・ 本白書は、記述的・非規範の調査成果です。監査、認証、規制当局の承認、法務助言、保証（アシュアランス）ではありません。本結果は特定条件下で観測された傾向を示すものであり、因果関係を示すものではありません。本白書の利用に基づく適合性判断の責任は読者の責任で行ってください。
- ・ [補足] 掲載内容はオンライン調査における回答者の自己申告に基づく統計的傾向です。一次計測は「抵抗（Reluctance）」（5件法・自己申告）の分布を中心に示し、許容／不許容等を断定するものではありません。

エグゼクティブサマリー(2025年)

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定

Fig.0-1a

1) 家庭用AIロボットが日常にいる生活への抵抗 (Reluctance) の分布

非抵抗層 (全く／あまり抵抗がない)

36.2%

中間層 (どちらともいえない)

31.0%

抵抗層 (やや／非常に抵抗がある)

32.8%

非抵抗層(36.2%)が最大だが、抵抗層・中間層も同規模で拮抗

本白書は、オンライン調査における回答者の自己申告に基づく集計結果です。家庭用AI・ロボットに対する抵抗(Reluctance)の分布を中心にさまざまな側面を測定した結果を掲載しています。
家庭内の受容境界を可視化し、リスク同定と導入設計の優先順位付けに資する参照ベンチマーク（非規範）の一つです。

- Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
- Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.0-1, <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
- Method(方法): 日本在住20-79歳 (n=1,000、有効回答) のオンライン調査 (自己申告)。実査：2025-12。欠損 (無回答) は分母から除外。集計：ウェイト調整なし
- 本文・図表：CC BY 4.0／ロゴ・マーク類は対象外

Fig.0-1b

2) 部屋×センサーのヒートマップ

■ 家庭用AIロボットが部屋に来ることへの抵抗(Reluctance)の分布。

抵抗層は、この3部屋×2センサーに集中

Note: 抵抗層 (2カテゴリ合算) = 「やや抵抗がある」+「非常に抵抗がある」

	カメラ	マイク
トイレ	74.4%	72.2%
浴室・脱衣所	74.5%	68.3%
寝室	59.6%	63.1%

私的空間 (トイレ／浴室・脱衣所／寝室) では、センサー種別にかかわらず抵抗が高い。

Fig.0-1c

3) データガバナンスの線引き (データ感度×保持期間×第三者提供)

■ データ感度 (生活者の慎重希望)

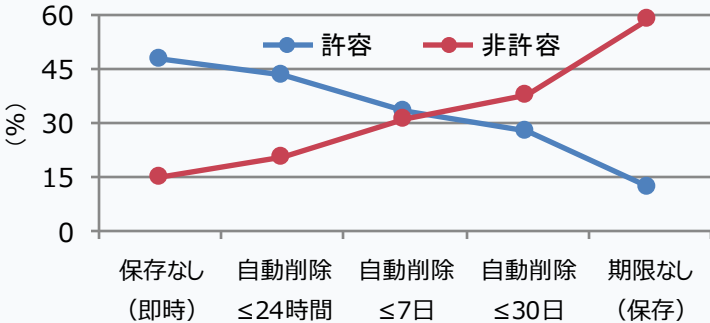
Note: 慎重層 (2カテゴリ合算) = 「やや慎重に扱ってほしい」+「非常に慎重に扱ってほしい」

- ・会話内容：75.7%
- ・住所・位置情報：74.8%
- ・室内映像：72.6%

■ 映像・音声データの保存期間に対する許容／非許容

Note: 許容層 (2カテゴリ合算) = 「やや許容できる」+「非常に許容できる」

非許容層 (2カテゴリ合算) = 「全く許容できない」+「あまり許容できない」



転換点：≤7日～≤30日で 非許容層が許容層を上回る

■ データの第三者提供の同意層が低いワースト3

Note: 同意層 (2カテゴリ合算) = 「やや同意できる」+「非常に同意できる」

- ・広告：11.8%
- ・越境処理：12.8%
- ・AI学習：20.9%

測定枠組みと掲載範囲

1. 測定枠組み（Measurement Framework）

J-HAB：受容境界を可視化する測定枠組み

J-HAB（Japan Home AI Boundary）は、家庭内AIの受容境界を3ドメイン（空間文脈／システム挙動／データガバナンス）で構造化する測定枠組みである。自己申告の抵抗（Reluctance）の分布を中心に、統制条件を系統的に変化させた場合の反応を、参照ベンチマーク（非規範）として提示する。

J-HAB（Japan Home AI Boundary） Three measurement domains（3測定ドメイン）

1.空間文脈（Spatial Context）

- 部屋 × センサー（例：寝室/浴室・脱衣所/トイレ/リビング × カメラ/マイク/LiDAR/赤外線）での反応差
- 生活場面（私的度）（着替え・薄着・休息・親密 等）による反応差（= Hotspot）

2.システム挙動（System Behavior）

- 自律行為の種類別の許容境界（例：緊急通報、施錠、入室、外部送信、声かけ 等）
- 人の関与レベル（任せたい／通知なら可／事前許可／許可しない）= Human oversight の境界

3.データガバナンス（Data Governance）

- データ種別ごとの慎重希望（例：映像・音声・行動ログ等）
- 統制条件：保存期間／処理場所（オンデバイス/クラウド）／安全対策／第三者提供（用途別）／透明性・制御・開示

2. 本白書の掲載範囲（Coverage）

ID	定義（要約）	
D-01	プライバシー期待の侵害	D-06 透明性不足による不安
D-02	人間の尊厳・私的領域への侵入感	D-07 第三者提供・越境処理への懸念
D-03	過剰な監視・観察と感じられるリスク	D-08 海外事業者に対する信頼ギャップ
D-04	データ処理・保存・送信に対する不安	D-09 安全・緊急対応に関する心理的許容
D-05	自律行動によるコントロール喪失感	D-10 脆弱な状況・人物に対する配慮不足の懸念

本白書の掲載事項

日常にいる生活への抵抗

家庭用AIロボットが「日常にいる生活」への抵抗（Reluctance）の分布（全体集計）

D-01 / D-02

部屋×センサーへの抵抗（空間文脈）

家庭用AIロボットが部屋に来ることへの抵抗（Reluctance）の分布：部屋×センサー

D-01 / D-02 / D-03

自律行動の許可境界（人の関与）

家庭用AIロボットが「人に確認せず」行う自律行動の許可境界

D-05 / D-09

データ感度

家庭用AIロボットが扱うデータの慎重希望

D-04

データ安全対策

オンデバイス／クラウド処理と安全対策への安心

D-04 / D-06

データ保存期間

映像・音声データの保存期間に対する許容／非許容

D-04

データ第三者提供

用途別に見たデータの第三者提供の同意の割合

D-07

目次

前付け（フロントマター）

- P01 表紙
- P02 版情報・引用・調査概要・免責
- P03 エグゼクティブサマリー（2025年）
- P04 測定枠組みと掲載範囲
- P05 目次

1. イントロダクション

- P06 はじめに：対象定義と調査スコープ
- P07 対象定義（想定ロボット像）：近未来の家庭用AIロボット

2. ベースライン：家庭用AI・ロボットの受容土台

- P08 家庭用AIロボットが日常にいる生活への抵抗（Reluctance）の分布（2025年）

3. J-HAB ①空間文脈（Spatial Context）

- P09 空間文脈—部屋×センサーの測定条件
- P10 家庭用AIロボットが部屋に来ることへの抵抗（Reluctance）の分布：部屋×センサー（2025年）

4. J-HAB ②システム挙動（System Behavior）

- P11 システム挙動—自律行動の許容境界の測定条件
- P12 家庭用AIロボットが「人に確認せず」行う自律行動の許可境界（2025年）

5. J-HAB ③データガバナンス（Data Governance）

- P13 データガバナンス—ガバナンス境界の測定条件
- P14 家庭用AIロボットが扱うデータの慎重希望（2025年）
- P15 オンデバイス／クラウド処理と安全対策への安心（2025年）
- P16 映像・音声データの保存期間に対する許容／非許容（2025年）
- P17 用途別に見たデータの第三者提供の同意の割合（2025年）

6. 付録

- P18–19 調査設問（概略）
- P20–21 編集後記
- P22 奥付

はじめに：対象定義と調査スコープ

対象の定義

- ・ 家庭内で利用されるAI搭載機器・家庭用ロボット（Home AI）を想定する
- ・ 家庭という私的空間において、空間・行動・データ取扱い条件の違いに対する生活者の反応を観測する

調査スコープ

＜本白書で扱う＞

- ・ **Spatial Context（空間文脈）**
 - **Room（部屋）**：部屋×センサー等の条件（空間ゾーニングを含む）
 - **Context（生活場面）**：生活状況・場面条件
- ・ **System Behavior（システム挙動）**
 - **Autonomy（自律性）**：自律行動と人間監督（介入）の条件
- ・ **Data Governance（データガバナンス）**：データ種別／保持期間／処理場所／安全対策／第三者提供／透明性・制御・開示 等の統制条件

＜本白書で扱わない＞

- ・ **属性情報（年齢、性別、地域など）別の結果**
- ・ **データ来歴（Provenance）の詳細は扱わない**
- ・ **Cross-border（越境・海外事業者等）**：信頼・不安に関する条件 ※※本公開白書では信頼・不安の詳細分析は扱わない（設問領域の概要は付録に記載）（J-HAB主要ドメイン外）

キー概念（読み方の固定）

- ・ **Reluctance（R5）**：自己申告の「心理的ためらい／抵抗」。5件法（1-5）で測定（以降、R5）
注：領域により、許可度や安心度・同意度等の自己申告尺度も併用する（各図表注記で尺度を明示）
- ・ **Boundary（境界）**：条件を変化させたときに、主要尺度（例：R5、AP4等）の分布が変わる“観測上の境界”（規範的な線引きではない）
- ・ **Acceptability（社会受容性）**：R5分布を読むための派生的な解釈枠（一次計測ではない）

この白書でできること（用途）

- ・ **リスク同定（ホットスポット特定）**：生活空間において、どの文脈が心理的ためらい（R5）が高まりやすいかを把握するための参照データ。
 - ・ **導入設計の優先順位付け（同意・揭示・初期設定・運用）**：苦情や拒否反応が出やすい導入形態を事前に特定し、設計・運用の議論を前に進める材料。
 - ・ **説明責任の叙述支援（統制・制限・ログ・停止）**：合理的に予見可能な誤用／過剰監視の懸念に対して、どこに統制点を置くべきかを検討するための入力。
- 記述的・非規範の調査成果です。監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません。

対象定義（想定ロボット像）：近未来の家庭用AIロボット

本調査では、家で生活をサポートする「家庭内AI（家庭内で使われるAI搭載機器）」の代表例として、「近未来の家庭用AIロボット」を共通の参照想定として提示し、これを前提に回答を得た（特定の現行製品ではない）。

【このロボットの特徴（調査で提示した前提・要旨）】

- ・家庭内を自動で移動する場合がある（会話／掃除／見守り等の生活サポート）
- ・カメラやマイク等のセンサーを備える（部屋の様子や人の存在把握に用いられる）
- ・必要に応じて外部と通信する場合がある
（映像・音声・センサー情報等の処理が、インターネット経由で外部のコンピュータで行われることがある）
- ・完璧な動作や判断が常に保証されるものではない（一般的な家電・IT機器と同様の前提）

【位置づけ】

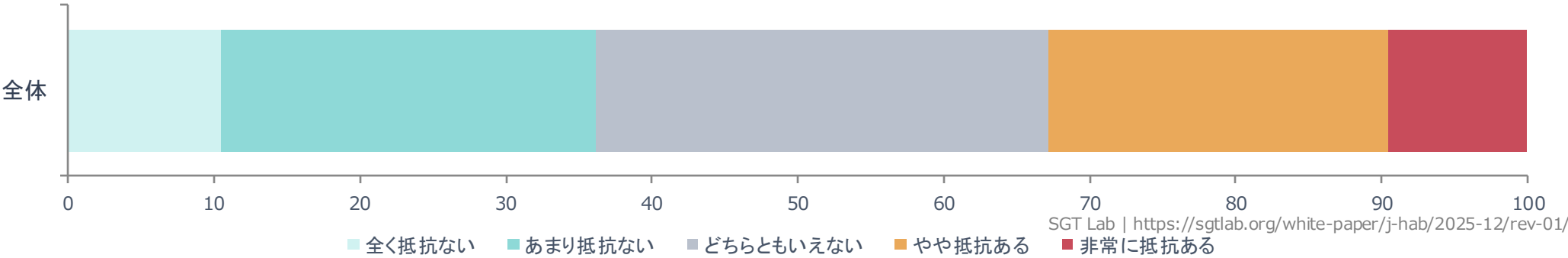
本白書の図表は、上記の共通想定に対する自己申告（reported）の分布を記述的に示すものであり、特定製品の評価や、将来の技術仕様・設計方針を直接に示すものではない。

家庭用AIロボットが日常にいる生活への抵抗（Reluctance）の分布（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

Fig.0-2 家庭用AIロボットが日常にいる生活への抵抗（Reluctance）の分布（2025年）

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定。



非抵抗層（全く抵抗がない／あまり抵抗がない）

36.2%

中間層（どちらともいえない）

31.0%

抵抗層（やや抵抗がある／非常に抵抗がある）

32.8%

Note(注): 抵抗層（2カテゴリ合算）＝「やや抵抗がある」＋「非常に抵抗がある」／非抵抗層（2カテゴリ合算）＝「全く抵抗がない」＋「あまり抵抗がない」／中間層＝「どちらともいえない」
割合は小数1桁に四捨五入（合計が100％にならない場合があります）。記述的・非規範の調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）
Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書:家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.0-2, <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Method(方法): 日本在住20-79歳（n=1,000、有効回答）のオンライン調査（自己申告）。尺度：R5（Reluctance 5件法）。実査：2025-12。欠損（無回答）は分母から除外。集計：ウェイト調整なし
本文・図表：CC BY 4.0／ロゴ・マーク類は対象外

2025年の分布：非抵抗層が最大だが、抵抗層・中間層も同規模

2025年時点（本調査範囲）では、家庭用AIロボットへの抵抗感は「非抵抗36.2%」「抵抗32.8%」「中間31.0%」の三群がほぼ同規模で、分布は三分割に近い。

空間文脈ー 部屋×センサーの測定条件

前提：家庭用AIロボットが各部屋へ移動し、必要時にセンサーで状況把握する想定

空間（6部屋/3ゾーンで整理）× センサー（4種） = 24条件 ごとに、抵抗（Reluctance, R5）を 5件法で測定

測定軸①：部屋（空間文脈）

※ゾーンは概念整理。以降の表示・集計は部屋単位

ゾーンA 私的ゾーン

トイレ

浴室・脱衣所

寝室

ゾーンB 共有ゾーン

リビング

ゾーンC 半共有ゾーン

玄関

廊下・階段

測定軸②：センサー種類

カメラ

マイク

LiDAR

赤外線

回答尺度：抵抗（Reluctance, R5）

全く抵抗がない（1）

あまり抵抗がない（2）

どちらともいえない（3）

やや抵抗がある（4）

非常に抵抗がある（5）

抵抗層の定義：
[抵抗層] = [やや抵抗がある(4)] + [非常に抵抗がある(5)]

次ページのZoning Map（部屋×センサーのヒートマップ）は、6部屋×4センサー（24条件）の各セルに 抵抗層（R5=4+5）の割合（%）を示す。

家庭用AIロボットが部屋に来ることへの抵抗(Reluctance):部屋×センサー(2025年)

Baseline year 2025 (Year 0)

Fig.1-1 家庭用AIロボットが部屋に来ることへの抵抗（Reluctance）：部屋×センサーのヒートマップ（2025年）

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定。

		カメラ	マイク	LiDAR	赤外線
【Zone C】	玄関	31.3%	37.5%	22.4%	20.1%
	リビング	39.6%	46.5%	25.5%	23.4%
【Zone A】	トイレ	74.4%	72.2%	47.3%	45.0%
	浴室・脱衣所	74.5%	68.3%	47.4%	43.5%
	寝室	59.6%	63.1%	41.0%	38.4%
【Zone C】	廊下・階段	26.7%	37.0%	23.8%	21.8%



Note(注): 抵抗層（2カテゴリ合算）＝「やや抵抗がある」＋「非常に抵抗がある」。記述的・非規範の調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）。

Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』（J-HAB 2025-12 Rev.01）, Fig. 1-1, <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Method(方法): 日本在住20-79歳（n=1,000、有効回答）のオンライン調査（自己申告）。尺度：R5（Reluctance 5件法）。実査：2025-12。欠損（無回答）は分母から除外。集計：ウェイト調整なし。

本文・図表：CC BY 4.0／ロゴ・マーク類は対象外

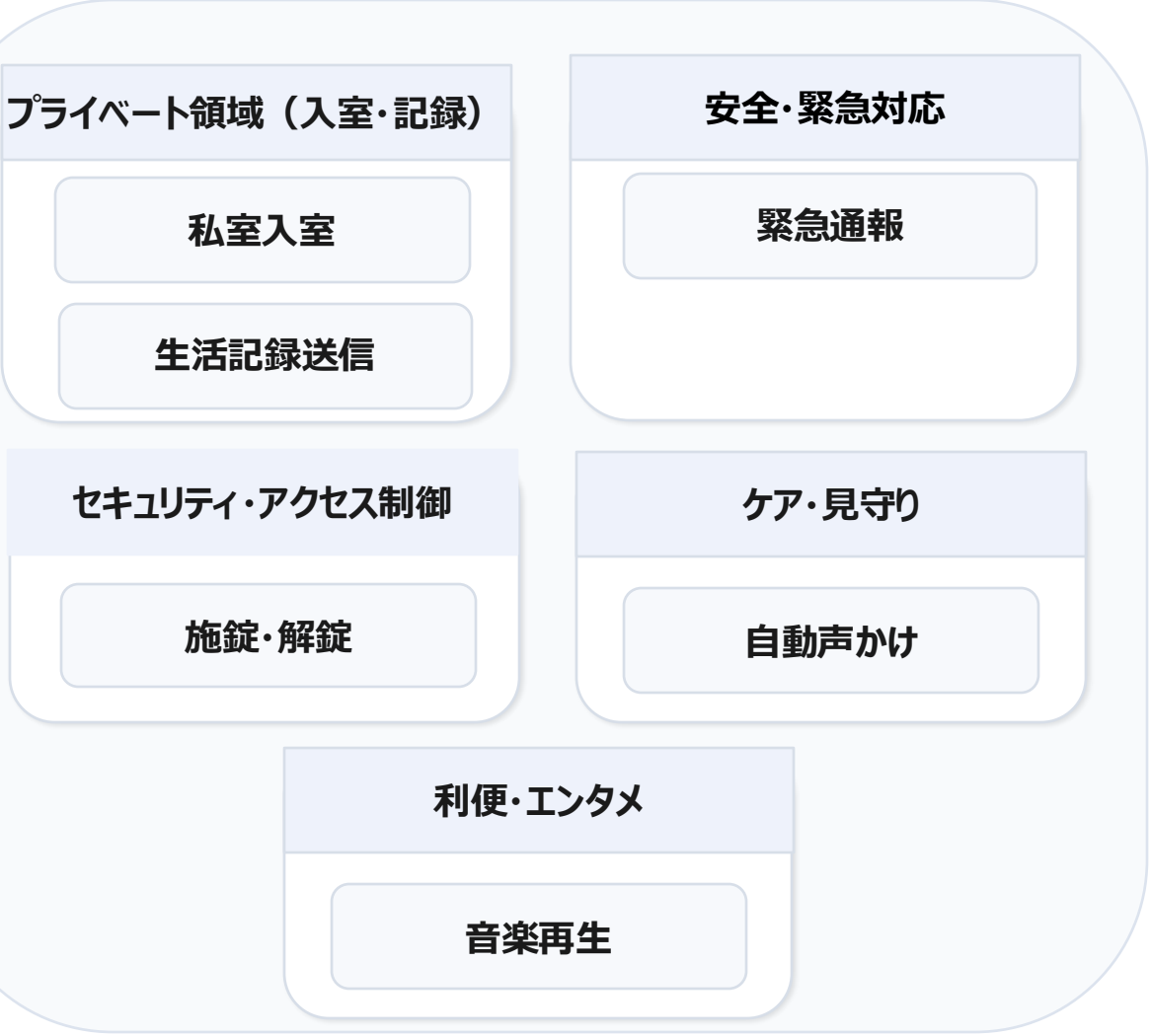
要点

- 私的ゾーン：
- ・ センサー種別にかかわらず上位2カテゴリ合算が高い
 - ・ トイレ、浴室・脱衣所は、マイクよりカメラの抵抗（上位2カテゴリ合算）が高い
 - ・ 寝室は、カメラよりマイクの抵抗（上位2カテゴリ合算）が高い
- （共有ゾーン）：
- ・ 中程度で、センサー差が出る
- （半共有ゾーン）：
- ・ 相対的に低いが、マイクは上がりやすいセルがある

システム挙動ー 自律行動の許容境界の測定条件

自律行動：測定する6つの行為

前提：家庭用AIロボットが移動し、必要時に当該行為を実施する想定



回答尺度：許可境界4件法・自己申告（AP4）

回答尺度（4択）

すべて任せたい（1）

通知があればよい（2）

事前許可を希望（3）

許可しない（4）

集約

人間の介入要求（高）

+

（3）事前許可 +（4）許可しない

「介入要求高い」の定義：
＝「事前許可が必要（3）」＋「許可しない（4）」

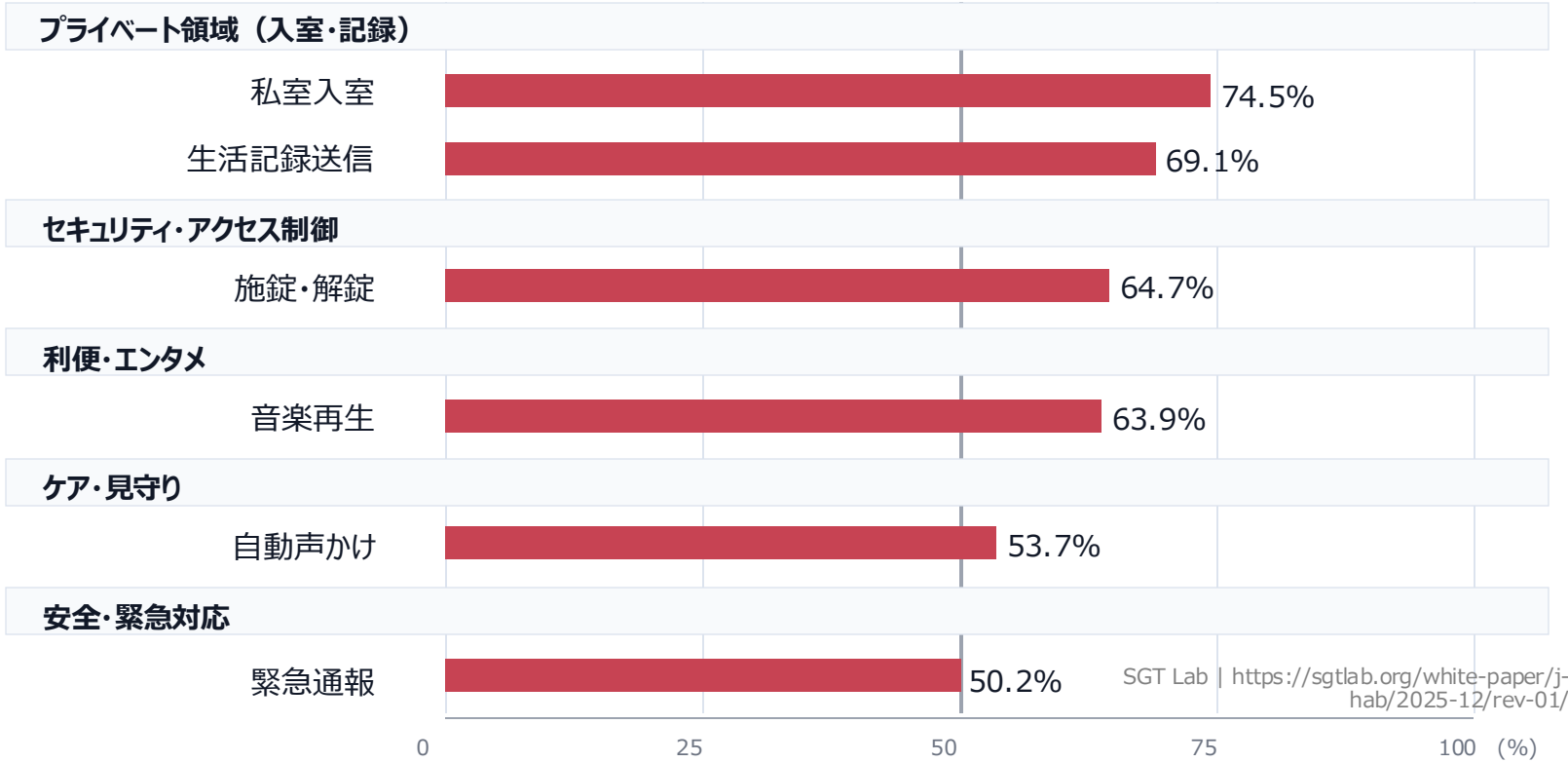
次ページの自律行動別の許可境界は、介入要求が高い上位2カテゴリ合算（AP4=3+4）の割合（％）を示す。

家庭用AIロボットが「人に確認せず」行う自律行動の許可境界（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

Fig.2-1 家庭用AIロボットが「人に確認せず」行う自律行動の許可境界（2025年）

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定。



要点

- 主指標は「介入要求（③+④）」：人の関与をどの程度求めるか（自己申告）を要約するため。
- 5分類で整理すると、「プライベート領域（入室・記録）」が突出（私室入室 74.5%、生活記録送信 69.1%）。
- 次いで「セキュリティ・アクセス制御（施錠・解錠 64.7%）」と「利便・エンタメ（音楽再生 63.9%）」も介入要求が高い。
- 「ケア・見守り（自動声かけ 53.7%）」は過半が介入要求（高）。
- 「安全・緊急対応（緊急通報）」は 50.2% とほぼ半数が介入要求（高）。

Note(注): 介入要求高い(2カテゴリ合算) = 「事前許可を希望」+「許可しない」。記述的・非規範の調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）
Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書:家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.2-1, <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Method(方法): 日本在住20-79歳 (n=1,000、有効回答) のオンライン調査（自己申告）。
尺度: AP4 (Autonomy Permission 4件法)。実査: 2025-12。欠損（無回答）は分母から除外。集計: ウェイト調整なし
本文・図表: CC BY 4.0 / ロゴ・マーク類は対象外

データガバナンスーガバナンス境界の測定条件

取得

データ種別の慎重度

回答尺度：慎重
(S5:Sensitivity Expectation)

全く気にならない (1)

あまり気にならない (2)

どちらともいえない (3)

やや慎重に扱ってほしい (4)

非常に慎重に扱ってほしい (5)

「慎重層（上位2カテゴリ合算）」の定義：
上位2カテゴリ合算 = 「やや慎重に扱ってほしい (4)」
+ 「非常に慎重に扱ってほしい (5)」

処理

処理場所の安心度

回答尺度：安心
(AS5:Reassurance)

全く安心できない (1)

あまり安心できない (2)

どちらともいえない (3)

やや安心できる (4)

非常に安心できる (5)

「非安心層（下位2カテゴリ合算）」の定義：
下位2カテゴリ合算 = 「全く安心できない (1)」 + 「あまり安心できない (2)」

「安心層（上位2カテゴリ合算）」の定義：
上位2カテゴリ合算 = 「やや安心できる (4)」 + 「非常に安心できる (5)」

保存

保存期間の許容度

回答尺度：許容
(RA5:Retention Allowance)

全く許容できない (1)

あまり許容できない (2)

どちらともいえない (3)

やや許容できる (4)

非常に許容できる (5)

「非許容層（下位2カテゴリ合算）」の定義：
下位2カテゴリ合算 = 「全く許容できない (1)」 + 「あまり許容できない (2)」

「許容層（上位2カテゴリ合算）」の定義：
上位2カテゴリ合算 = 「やや許容できる (4)」 + 「非常に許容できる (5)」

提供

第三者提供の同意度

回答尺度：同意
(CN5: Consent)

全く同意できない (1)

あまり同意できない (2)

どちらともいえない (3)

やや同意できる (4)

非常に同意できる (5)

「非同意層（下位2カテゴリ合算）」の定義：
下位2カテゴリ合算 = 「全く同意できない (1)」 + 「あまり同意できない (2)」

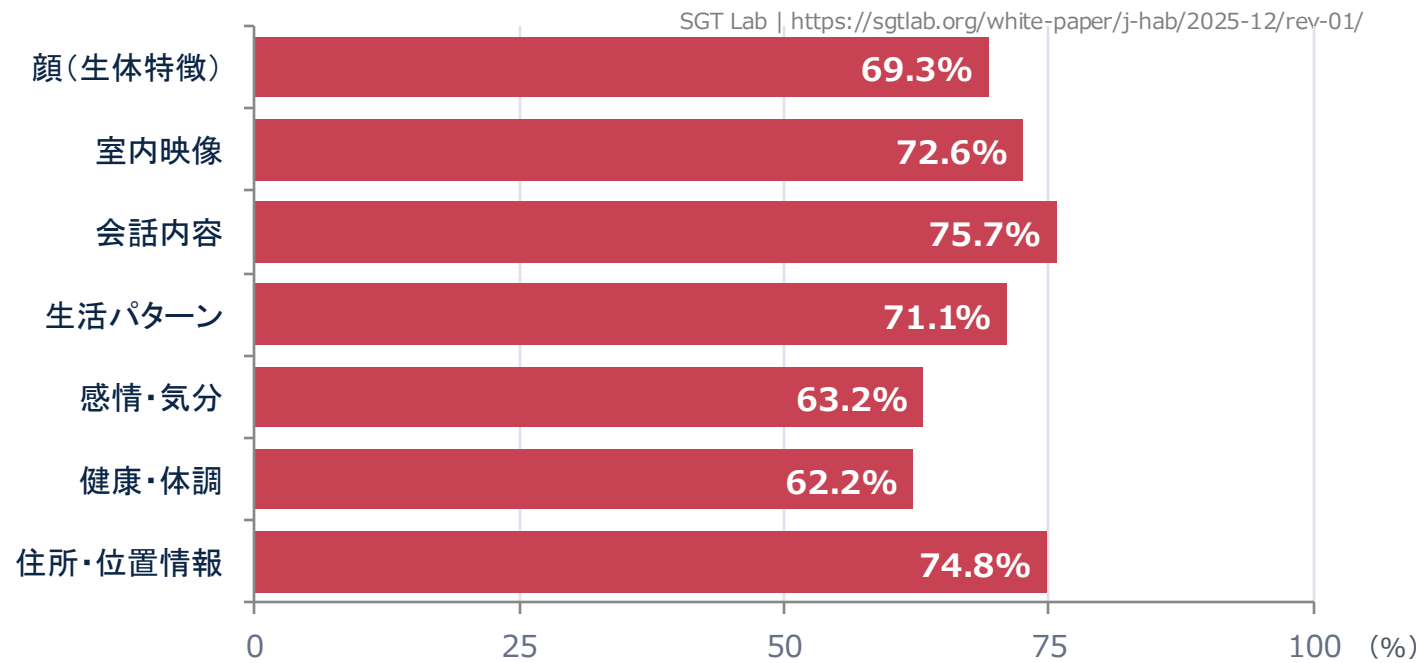
「同意層（上位2カテゴリ合算）」の定義：
上位2カテゴリ合算 = 「やや同意できる (4)」 + 「非常に同意できる (5)」

家庭用AIロボットが扱うデータの慎重希望（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定している。

Fig.3-1 家庭用AIロボットが扱うデータの慎重希望（2025年）



Note(注): 慎重層(上位2カテゴリ合算)＝「やや慎重に扱ってほしい」＋「非常に慎重に扱ってほしい」
割合は小数1桁に四捨五入（合計が100%にならない場合があります）
記述的・非規範の調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）。

Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.3-1,
<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Method(方法): 日本在住20～79歳（n=1,000、有効回答）のオンライン調査（自己申告）。尺度：S5（Sensitivity Expectation 5件法）
実査：2025-12。欠損（無回答）は分母から除外。集計：ウェイト調整なし
本文・図表：CC BY 4.0／ロゴ・マーク類は対象外

要点（観測結果）

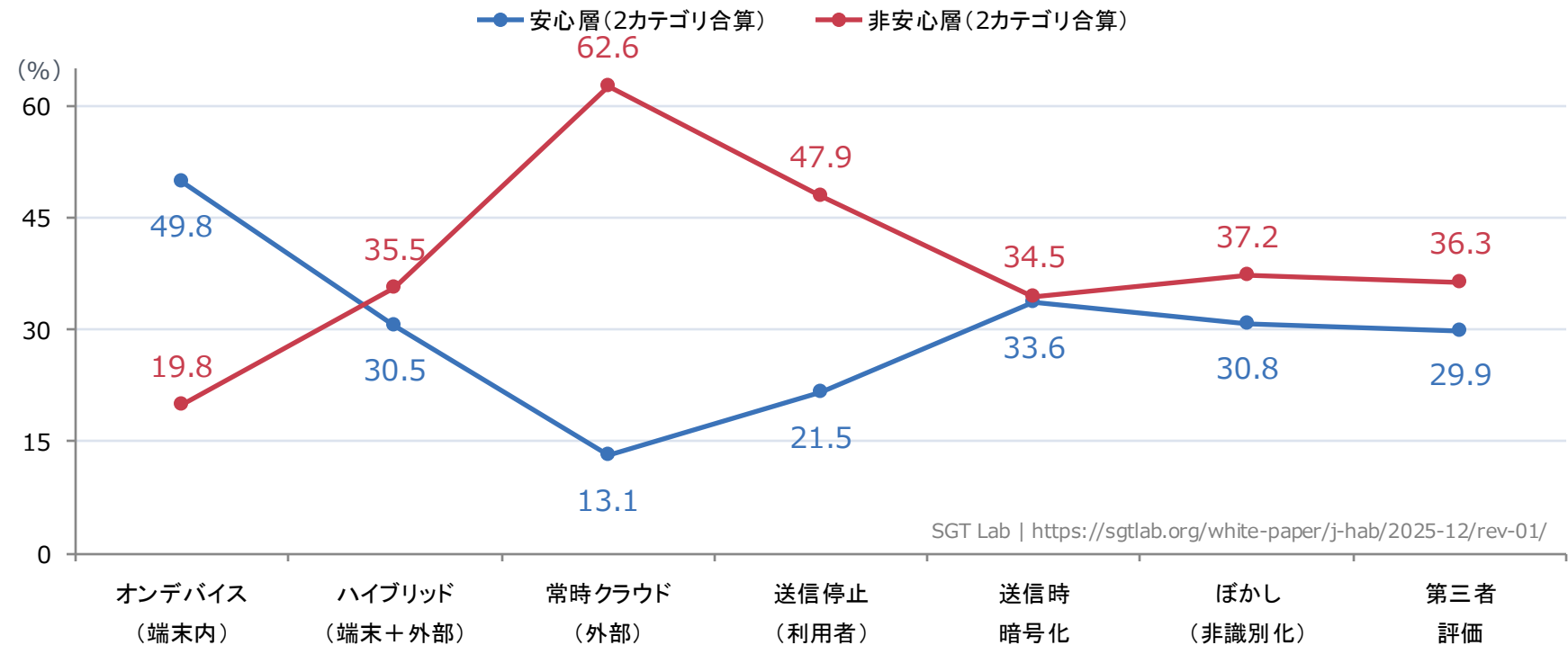
- 上位（慎重希望）：会話内容 75.7%、住所・位置情報 74.8%、室内映像 72.6%

オンデバイス／クラウド処理と安全対策への安心（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定している。

Fig.3-2 処理場所別・安全対策別の安心層／非安心層（2カテゴリ合算）



SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Note(注): 非安心層 (2カテゴリ合算) = 「全く安心できない」 + 「あまり安心できない」 / 安心層 (2カテゴリ合算) = 「やや安心できる」 + 「非常に安心できる」 / 中間層 = 「どちらともいえない」
割合は小数1桁に四捨五入 (合計が100%にならない場合があります)。記述的・非規範の調査成果です (監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証 (アシュアランス) ではありません)

Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.3-2,

<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Method(方法): 日本在住20-79歳 (n=1,000、有効回答) のオンライン調査 (自己申告)。尺度: AS5 (Reassurance 5件法)。実査: 2025-12。欠損 (無回答) は分母から除外。集計: ウェイト調整なし
本文・図表: CC BY 4.0 / ロゴ・マーク類は対象外

要点（観測結果）

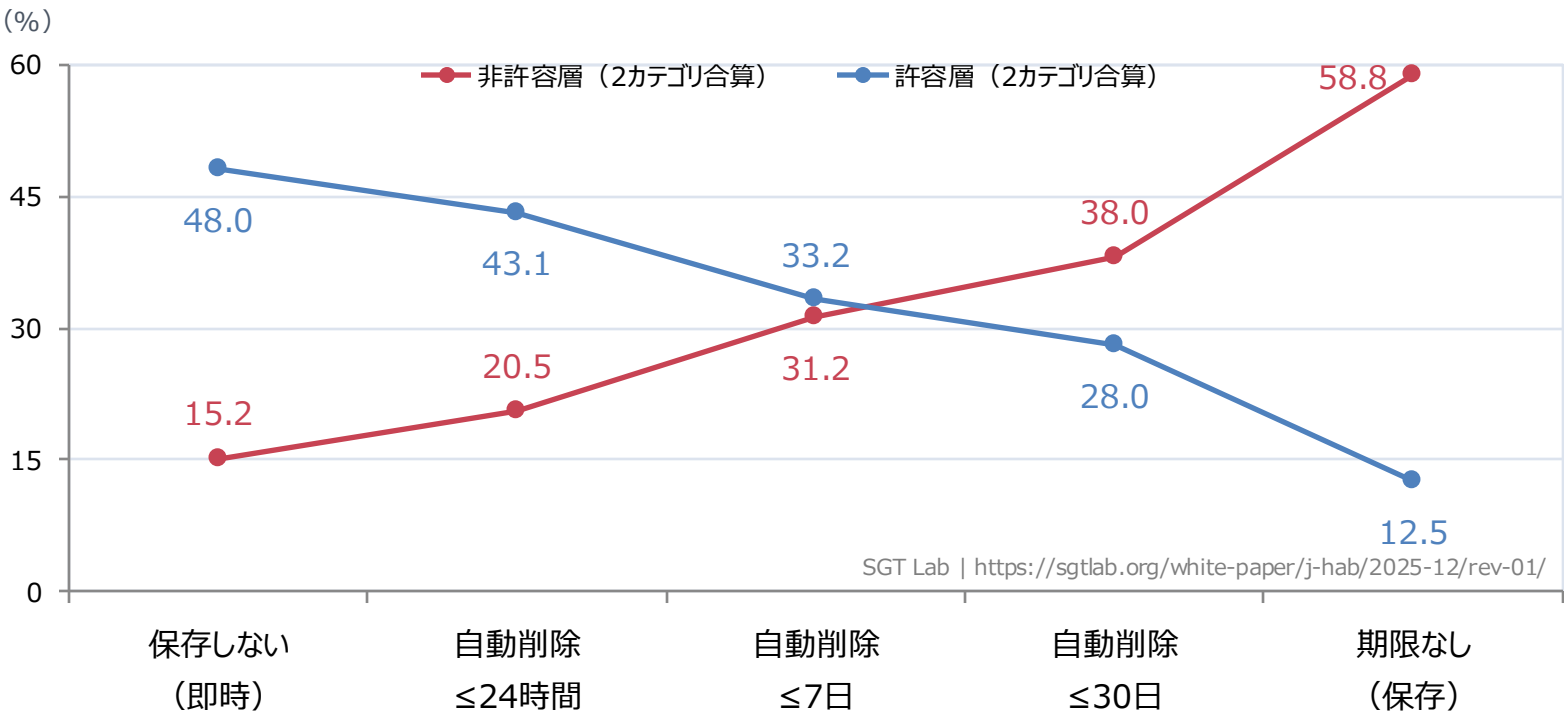
- 安心層はオンデバイス 49.8% が最高、常時クラウド 13.1% が最低。
- 非安心層は常時クラウド 62.6% が最多。
- 送信停止は安心層 21.5%・非安心層 47.9%で、統制点としての改善余地が示唆される。
- 安全対策3項目は安心層 29.9-33.6%、非安心層 34.5-37.2%。

映像・音声データの保存期間に対する許容／非許容（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定している。

Fig.3-3 保存期間別の許容／非許容（2カテゴリ合算）



SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Note(注): 非許容層 (2カテゴリ合算) = 「全く許容できない」 + 「あまり許容できない」 / 許容層 (2カテゴリ合算) = 「やや許容できる」 + 「非常に許容できる」 / 中間層 = 「どちらともいえない」
割合は小数1桁に四捨五入（合計が100%にならない場合があります）。記述的・非規範の調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）
Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.3-3,
<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Method(方法): 日本在住20-79歳 (n=1,000、有効回答) のオンライン調査 (自己申告)。
尺度: RA5 (Retention Allowance 5件法)。実査: 2025-12。欠損 (無回答) は分母から除外。集計: ウェイト調整なし
本文・図表: CC BY 4.0 / ロゴ・マーク類は対象外

要点

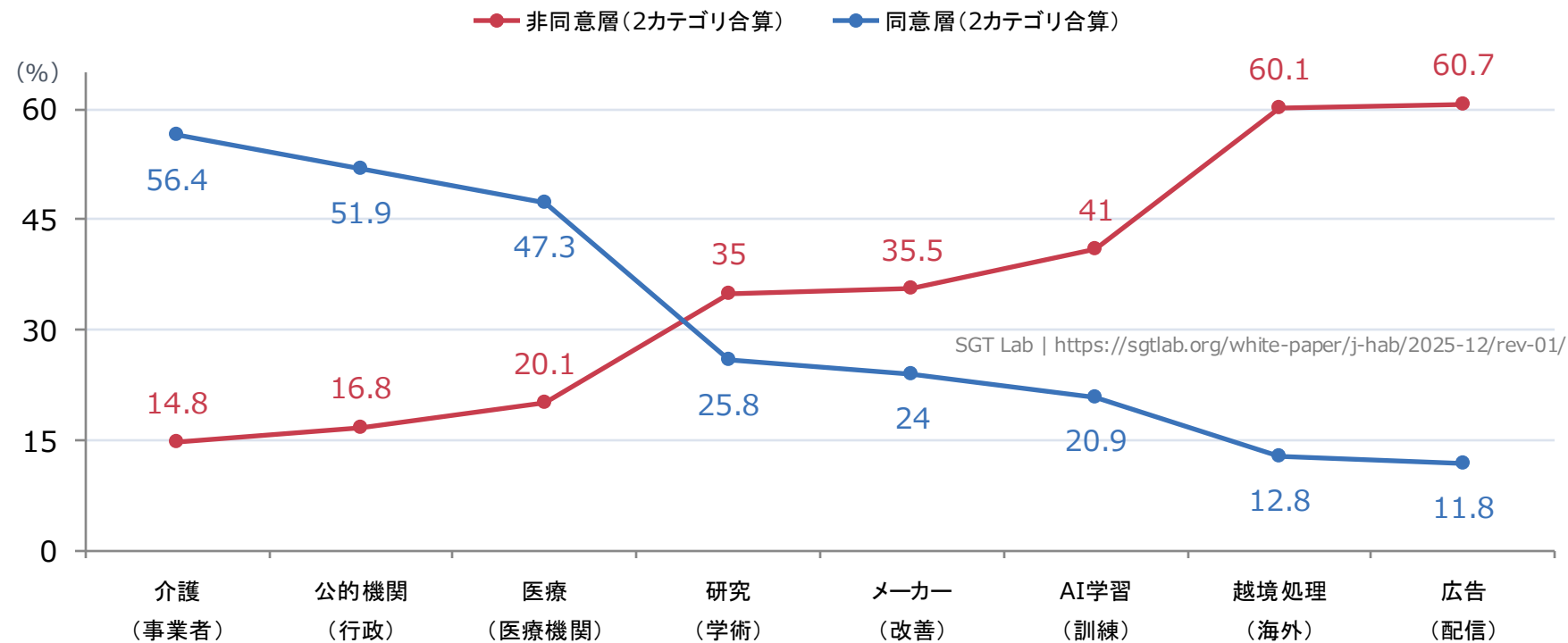
- 保存期間が長いほど、非許容層（2カテゴリ合算）が増え、許容層（2カテゴリ合算）は減る（保存しない 15.2% → 期限なし 58.8%）
- 転換点：≤7日～≤30日で 非許容層（2カテゴリ合算）が許容層（2カテゴリ合算）を上回る（≤30日で逆転が明確）

用途別に見たデータの第三者提供の同意の割合（2025年）

Baseline year 2025 (Year 0)

本調査は、家庭内を移動しセンサーを備え、必要に応じて自律的に判断・行動する“近未来の家庭用AIロボット”を想定している。

Fig.3-4 用途別の同意／非同意（2カテゴリ合算）



SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

Note(注): 非同意層（2カテゴリ合算）＝「全く同意できない」＋「あまり同意できない」／同意層（2カテゴリ合算）＝「やや同意できる」＋「非常に同意できる」／中間層＝「どちらともいえない」
割合は小数1桁に四捨五入（合計が100%にならない場合があります）。
記述的・非規範的調査成果です（監査・認証・規制当局の承認・法務助言・保証（アシュアランス）ではありません）
Source(出典): SGT Lab | <https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Cite as(引用): SGT Lab『家庭AI安全性・プライバシー白書：家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025』(J-HAB 2025-12 Rev.01), Fig.3-4,
<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>
Method(方法): 日本在住20～79歳（n=1,000、有効回答）のオンライン調査（自己申告）。尺度：CN5（Consent 5件法）。実査：2025-12。欠損（無回答）は分母から除外。集計：ウェイト調整なし
本文・図表：CC BY 4.0／ロゴ・マーク類は対象外

要点（観測結果）

- 公共性用途（介護・公的機関・医療）では、同意層（2カテゴリ合算）が5割前後（47.3–56.4%）。
- 転換点：医療 → 研究で、非同意層（2カテゴリ合算）が同意層を上回る（研究：非同意35.0%／同意25.8%）。
- 非同意が最多：広告 60.7%、越境処理 60.1%。同意層は12%前後まで低下。

調査設問（概略）

- 本調査では、**家庭用AI・ロボット**について、空間文脈（生活空間・センサー・生活場面）、システム挙動（自律行動と人の関与）、データガバナンス（データ種別・保存・処理・開示・第三者提供）の観点から、回答者の自己申告による受け止め方の分布を測定した。
以下は、実査で用いた設問内容を、意味を保持した形で要約したものであり、原文設問そのものではない。

回答者の基本的な生活環境

- 同居者の構成**: 回答者が現在、どのような人（家族構成・年齢層・単身等）と暮らしているか
- 家庭内テクノロジーの利用状況**: ロボット掃除機、スマートスピーカー、見守りカメラ等の利用経験・関心の有無

家庭用AIロボットに対する全体的な受け止め

- 家庭用AIロボットが生活空間に存在することへの心理的抵抗（R5）**: 自動移動・センサー搭載・外部通信を前提としたロボットが日常的にいることへの抵抗の程度
- 家庭用ロボットに求める性質・価値観**: 安心感、親しみやすさ、人間らしさ、日本的な配慮など、重視する特性

製造国・出自に対する信頼感

- 製造国別の信頼度評価**: 日本／アメリカ／中国／韓国／台湾／ヨーロッパで製造された家庭用ロボットに対する信頼感

生活空間 × センサーに対する抵抗（R5）

- 部屋別の抵抗（R5）**: 玄関、リビング（居間）、トイレ、浴室・脱衣所、寝室、廊下・階段の6部屋について、カメラ／マイク／LiDAR／赤外線センサー条件別に、家庭用ロボットが来ることへの抵抗を測定

生活場面における抵抗（R5）（文脈依存）

- 特定の生活場面での抵抗（R5）**: 着替え、薄着でくつろぐ場面、親密な時間、叱責・ケンカ、友人との会話、一人での休息、体調不良時など、生活場面ごとの受け止め方

自律行動に対する許容範囲

- 人に確認せずに行われる自律行動の許容度**: 緊急通報、鍵の自動開閉、寝室・脱衣所への自動入室、子ども・高齢者への声かけ、生活記録の自動送信、音楽の自動再生について、「すべて任せたい／通知があれば良い／やる前に許可してほしい／許可しない」の4段階で測定

データの種類ごとの取扱いの慎重さ（自己申告）

- 扱われるデータの種類の慎重さ**: 映像、音声、生活パターン、感情、健康情報、位置情報等について、漏えいや悪用が起きた場合の懸念度合い

調査設問（概略）

条件付きでの許容（プライベート空間）

- ・ **特定条件下でのカメラ利用の許容:** カメラのレンズふた、撮影中ランプ、映像の非外部送信、ぼかし処理、送信時の保護、即時削除、異常時限定、個人特徴の削除など

必要とされる制御・安全機能

- ・ **家庭用ロボットに求められる制御機能:** 緊急停止、カメラふた、撮影中ランプ、マイクミュート、データ削除、家族別設定、立入禁止設定、オフライン動作、履歴確認、外出先操作など

海外製ロボットに対する不安要因

- ・ **海外製ロボットに不安を感じる理由:** 誤作動、日本語サポート、外国法制度下での第三者閲覧、映像・音声の海外送信、サービス停止・日本撤退、漠然とした海外製不安など
- ・ **条件が整った場合の信頼回復:** 日本の会社による故障・修理対応、日本語サポート・保証、国内処理、寝室・脱衣所への勝手な入室制限、静音機能など

データ保存期間に対する許容

- ・ **一時的に扱われるデータの保存期間:** 即時削除から一定期間保存まで、どの範囲まで許容できるか。

データ処理方法に対する安心感

- ・ **処理場所（端末内／外部）と安全対策:** 外部送信の有無、送信時の保護、映像・音声のぼかし／誰か分からない形への処理、外部専門機関による安全性チェック

事前開示が与える安心感

- ・ **利用前に開示される情報の重要性:** データの目的、保存場所、削除方法、管理主体、判断の説明、問い合わせ先など

第三者提供に対する同意の範囲

- ・ **データ提供先・目的別の同意度:** 医療、介護、行政、研究、製品改善、AI学習、越境処理、広告利用など

注記（注記）

本一覧は、実査で用いた設問内容を、調査の測定対象・構造・前提条件が第三者に理解可能となる範囲で要約したものである。

編集後記①

2025年は、人工知能（AI）をめぐる社会的位置づけにおいて、一つの節目として捉えられている。国際的な報道や議論においても、この年は、AIが一部の専門領域や実験的技術にとどまらず、社会全体の前提条件として扱われ始めた年として語られている。米国の時事誌 TIME は、2025年を振り返る文脈の中で、AIの影響が社会において無視できない段階に達した年であると述べている。そこでは、AIを「使うかどうか」を選べる存在としてではなく、社会の中で既に織り込まれつつある存在として捉える認識が示されている。

実際、ChatGPTに代表される大規模言語モデル（LLM）は、ここ数年で利用が広がり、検索や創作などの日常的な場面で用いられるようになった。AIは社会の情報環境や意思決定の在り方に影響を与える存在となりつつあり、その存在を前提とせずに社会状況を整理することは容易ではなくなっている。

一方、家庭という空間に目を向けると、状況は同じ速度では進んでいない。2025年現在、多くの家庭ではロボット掃除機やスマートスピーカーといった機器が使われ始めているものの、それらは主として限定的な機能を担う存在にとどまっている。

外部のLLMと接続し、家庭内の状況を理解し、自ら判断し振る舞う家庭用ロボットは、一般家庭に浸透していない段階にある。社会全体ではAIの存在感が高まる一方で、家庭領域においては、その本格的な導入を迎える前段階にある。

このような「社会と家庭の時間差」は、家庭用AIやロボットを考える上で無視できない前提となる。家庭は、公共空間や業務空間とは異なり、生活や身体、感情、関係性が重なり合う私的空間である。そのため、同じ技術や機能であっても、置かれる場所や状況によって受け止め方は大きく異なる。特に寝室、脱衣所、浴室といった空間では、プライバシー意識や感情的反応が強く、AIやロボットの振る舞いに対する受容と拒絶が分かれやすい。

編集後記②

しかし、こうした家庭内の受容や拒絶の境界線については、これまで研究や調査が行われてきた一方で、空間や振る舞いの違いを整理した実測データは限られていた。公開データや既存のベンチマークは主に公共領域や業務領域を対象としており、家庭内、とりわけ私的空間における社会的許容のあり方については、個別の事例を通じて語られてきた側面が大きい。

AIは、人の反応を推定する試みはできるが、社会の中で共有されている「ここから先は受け入れられにくい」という境界線がどこにあるのかを、実測データなしに確定することは難しい。とりわけ家庭領域では、違和感や拒絶が行動ログとして残りやすく、事後的な分析や技術的推論だけでは把握しきれない側面がある。

また、こうした受容性は固定されたものではなく、時代背景や技術への理解、報道、社会的出来事によって変化する。そのため、「いつの時点で測定された意識なのか」という時間的文脈そのものが、結果の受け止め方に影響を与える。

特定の技術や製品の是非を評価することを目的とするものではなく、調査時点における意識を記録としてまとめている。

社会的受容性は、後から再構成することが難しい側面がある。一度技術が普及し、一定の前提や慣行が形成された後では、導入前の段階で人々が何を不安に感じ、どこで判断を保留していたのかを正確に把握することは容易ではない。本白書は、このような状況において、日本社会の中で家庭用AI・ロボットの振る舞いがどのように受け止められ、どこで受容と拒絶が分かれているのかを、調査結果として整理したものである。

2025年12月

SGT Lab

奥付

逐次刊行物名：家庭AI安全性・プライバシー白書

本号タイトル： 家庭用AI・ロボットの社会受容性・振る舞いリスク 2025

— 受容境界の参照ベンチマーク： プライバシー／自律行動（人の介入）／データガバナンス —

版・号情報：J-HAB 2025 | Issue 2025-12 | Rev.01

ISSN 2760-523X（オンライン）

発行日：2025-12-29

発行：SGT Lab（運営：株式会社シンフォルテ）

巻号一覧（J-HAB トップページ）：<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/>

各号トップページ（2025年12月号）：<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/>

当該版PDF（Rev.01）：<https://sgtlab.org/white-paper/j-hab/2025-12/rev-01/>

発行元所在地：神奈川県横浜市

問い合わせ：contact@sgtlab.org