



運転状態の見える化による交通事故の低減

～運転者の状態を互いに共有し協調的な危険回避を可能にします～

背景と目的

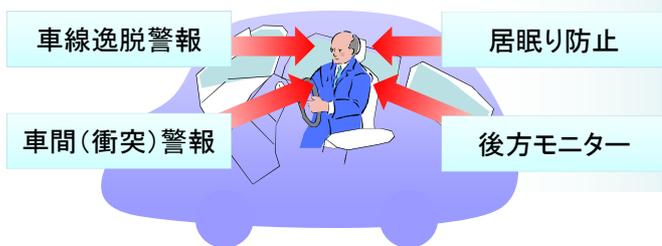
これまでの運転支援システムのほとんどは、周囲状況や運転者の状態を運転者本人に提示して危険防止を図るものであり、その効果は運転者本人の能力・認知状態に依存していました。本研究では、検出された運転者の状態を周囲の運転者、歩行者とも共有することにより、早期の危険予測を可能とし事故回避につなげることを目指しています。

特徴

- 運転者の状態を検知し本人だけでなく周囲の運転者・歩行者にも提示します。
- それにより周囲の運転者・歩行者は早期に適切な危険回避行動をとることが可能になります。
- 運転者状態の提示に関する社会的受容性を大規模なアンケート調査により確認しました。

従来の運転支援

運転者本人への情報提供が中心
危険回避の効果は運転者に依存



運転者に多様な情報を提示
本人が適切に対処できなければ効果薄い

提案手法

運転者の認知状態を相互に共有
協調的な危険回避が可能に



互いに相手の認知(注意)状態を理解できる
危険を予測した対処が可能

今後の展開

運転者の認知状態を実時間で検知し周囲の車両・歩行者に提示する仕組みを実現します。シミュレーション・実車走行の両面で実証実験を実施し「運転状態の見える化」による交通事故低減効果を確認します。