

## D8

## 深層インタラクション

## 安全で快適な運転のための協調型運転支援

## 人の能力を拡張する技術

## 概要

自動車の持つ計測・制御技術の高度化が進んでいます。我々は高度な技術によって完全自動運転のように人を運転から遠ざけるのではなく、人の行動を適切に誘導し運転の愉しさを残しながら安全で快適な移動を実現する方法を研究しています。望ましい行動を引き出す情報提示・人と車が協調する運転制御について検討を進めます。

## 特徴

- 様々なレベルの自動運転を模擬可能な運転シミュレータを構築し、開発した手法の効果を確認するための実験を進めています。
- ドライバーの認知特性のモデル化、ドライバーの注意・認知状態の推定、安全・快適性確保のための情報提示・誘導方法の検討を行っています。
- ドライバーの状態に応じた適切な情報共有、運転制御によって人と車の協調を促進し、移動の安全性・快適性・効用を高める仕組みを構築します。

## 今後の展開

- 運転シミュレータおよび実車両を用いて提案手法の効果を検証します。歩行者・他車両を含む交通環境全体の関係性を再構築する取り組みを進めていきます。

## 対コロナへの関連

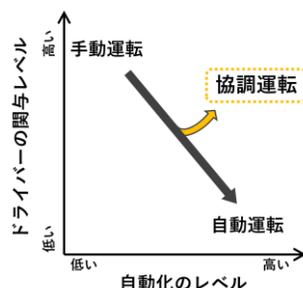
- 感染予防のため外出が制約される場面が増えています。運転システムの高度化は高齢者を含めた外出機会の増進に寄与すると考えられます。



運転行動を誘発する情報提示



人とシステムが協調する操舵制御



これまでの運転行動



今後の運転行動

連絡先: インタラクション科学研究所 担当 内海 章 E-Mail: utsumi@atr.jp

本研究は、株式会社SUBARUと共同で実施しています。  
本研究の一部は、JSPS科研費16H02862の助成により広島市立大学、聖マリアンナ医科大学、株式会社SUBARUと共同で実施したものです。