

受領No.1444

自動運転社会を見据えた歩行者から見る 安心な自動車挙動に関する研究

代表研究者 海野 遥香 岡山大学大学院 環境生命科学研究科 博士課程 学生
共同研究者 橋本 成仁 岡山大学大学院 環境生命科学研究科 教授



Research on safe vehicle behavior in the autonomous driving society - from the perspective of pedestrians -

Representative Haruka UNO, Okayama University, Graduate School of Environmental and Life Science, PhD student
Collaborator Seiji HASHIMOTO, Okayama University, Graduate School of Environmental and Life Science Professor

研究概要

現在、世界的に自動運転車が広く普及しており国内でも2020年4月にレベル3の自動運転車が法律上解禁された。様々な公道実験が行われ、技術的に適応できる状況は増加中であるが、居住区内の幅員の狭い生活道路は、歩行者や自転車等と密接に関わる危険な空間であるため、歩行者自転車からみて安全はもちろんのこと、不安感の低い自動運転車の挙動が求められると考える。そこで本研究では、幅員の狭い生活道路で、歩行者からみた不安感が低い自動車挙動を明らかにすることとする。具体的な手法としては生活道路の単路部や交差点部を、VRシミュレーション作成ソフトを用いて作成し、360°VRレコーダーでの実験を行う。歩行者の不安感が低い自動車の挙動や条件(速度、加減速、人と自動車の距離、車種等)を実験時のヒアリングと視線挙動によって明らかにする。

想定する状況としては単路部でのすれ違いや、信号機のない横断歩道での歩行者横断時等を予定しており、成果としては、歩行者からみた不安感の低い自動車の挙動が明らかになり、周囲に受け入れられやすい自動運転車のプログラムの有益な知見になることが期待できる。