

研究課題

ストレスフリー交通マネジメント

研究概要・目的

超高齢化社会を迎える中、運転負担に耐えられず自動車運転を諦め、外出機会がなくなることにより生きがいや健康を失ってしまう高齢者が今後ますます増える。一般道における完全自動運転化の道は遠い中、高齢者を含むドライバが運転負担を減らしながら安心・安全に車を運転することの社会的ニーズは高い。

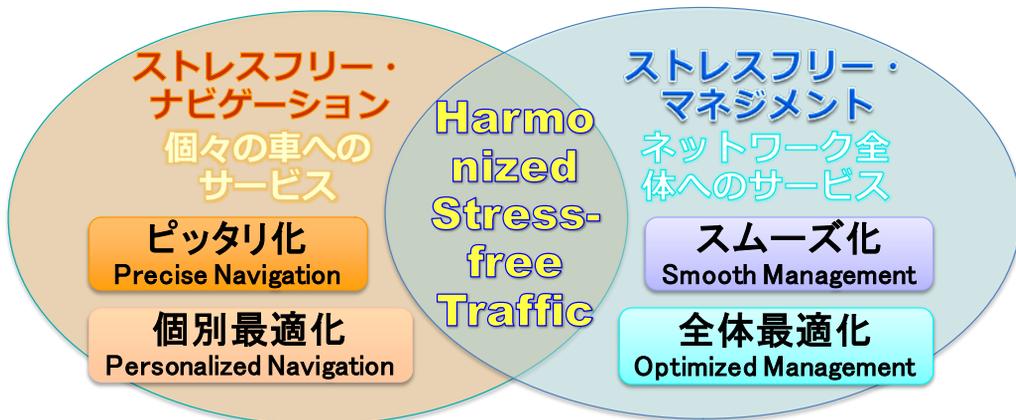
本研究では、ドライバの運転中の生体情報を計測し、「運転ストレス」を定量的に評価して、苦手な運転シーンの回避、高精度ナビ、合流などにおける協調型運転支援、ネットワーク全体最適マネジメントなどの技術を使って、社会全体がストレスフリーになる交通マネジメントを実現させる。

キーワード

運転ストレス、高精度ナビゲーション、運転支援

技術シーズ

- ・ 生体情報に基づいた運転シーンごとの運転ストレスの定量化、
- ・ 運転ストレスをもたらす運転シーンを回避する個別最適化ナビ
- ・ 車線を認識しながら誤差1m程度で案内を行う「ピッタリナビ」
- ・ 運転ストレスを減らし、交通流をスムーズにする、運転支援を行うスムーズ交通マネジメント
- ・ OD情報を収集し経路集中が行いようにする社会最適化マネジメント
- ・ 高齢ドライバや超小型車など



連絡先

森川 高行 morikawa@nagoya-u.jp
山本 俊行 yamamoto@civil.nagoya-u.ac.jp
三輪 富生 miwa@nagoya-u.jp