

# 運転行動のモデル化と自動運転

## Research/Opensource/Commercialization/Ecosystem

2024.08.02

モビリティ社会研究所  
武田一哉 名古屋大学/TIER IV

Kazuya Takeda, Nagoya University/TIER IV  
Lecture Series AI Users at the Next-Generation AI Center, U.Tokyo

# Research

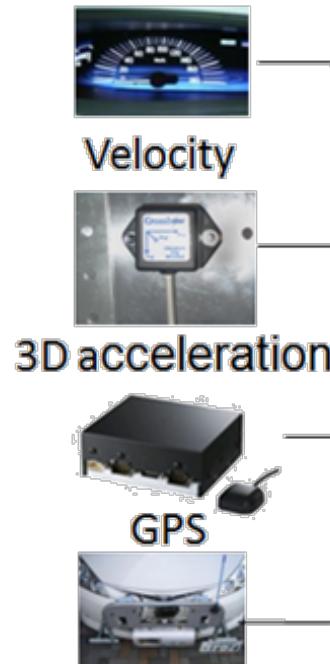
# Behavior Science and Digital Signal Processing

BF Skinner



# Data collection (1999-)

## Vehicle



Velocity  
3D acceleration  
GPS  
Laser scanners (front, back)

Video (ahead, face, feet)

Video (360-degree view)

## Driver



Audio



Heart rate

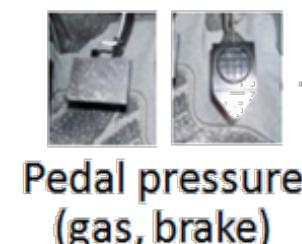


Perspiration (palm and sole)



Skin conductance

## Environment



Pedal pressure (gas, brake)

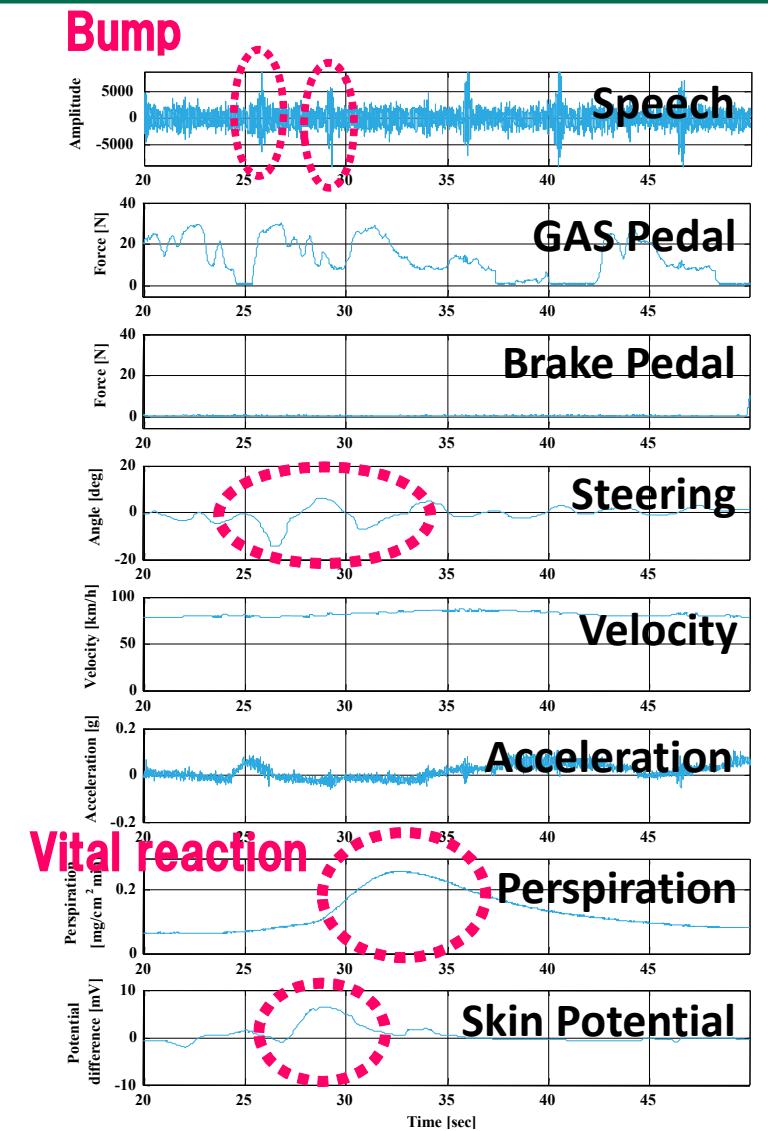


Steering angle

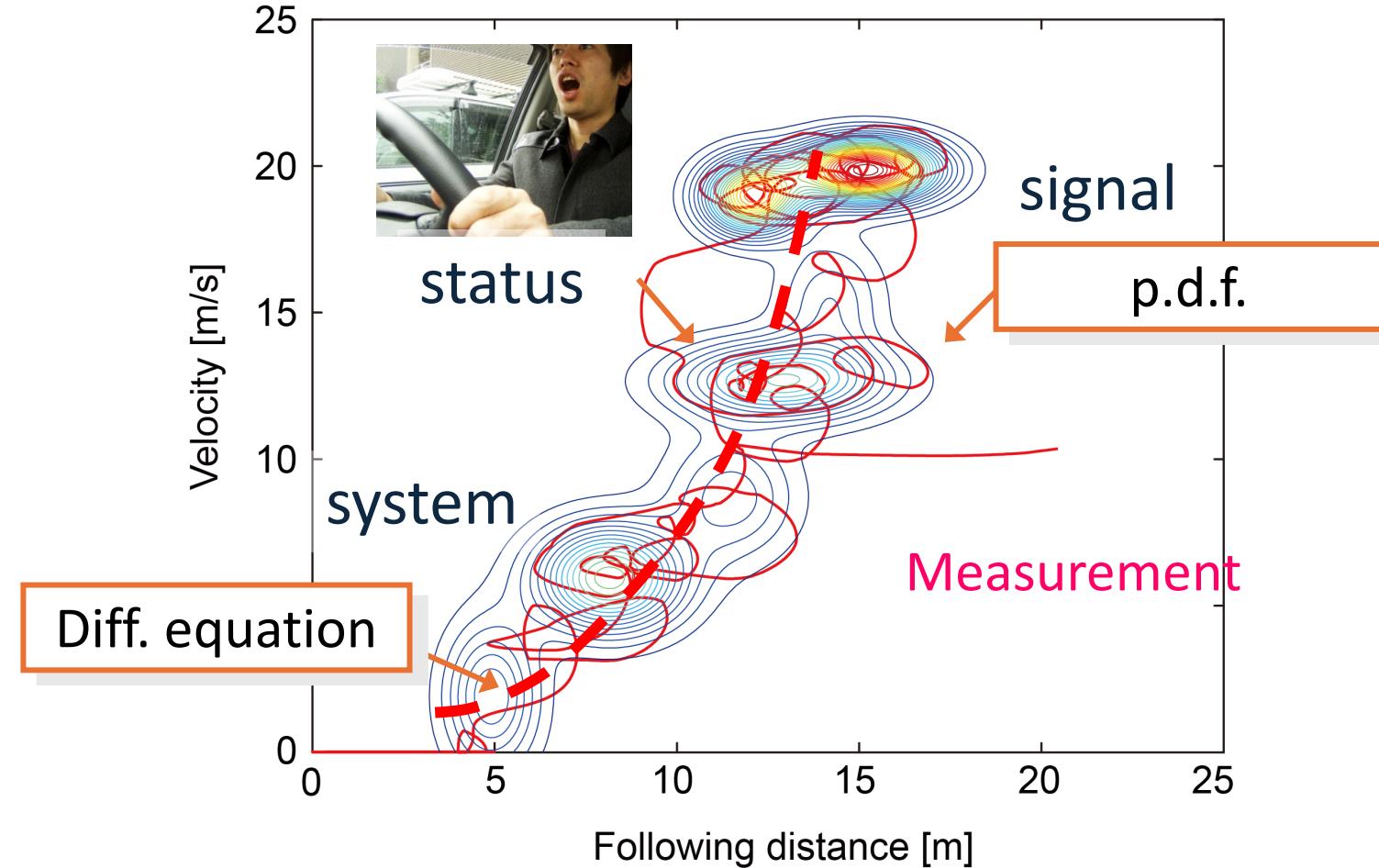
# Signal Information of Driving



International large-scale vehicle corpora for research on driver behavior on the roadK Takeda, JHL Hansen, P Boyraz, L Malta, C Miyajima, H Abut IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems 12 (4), 2011, 1609-1623



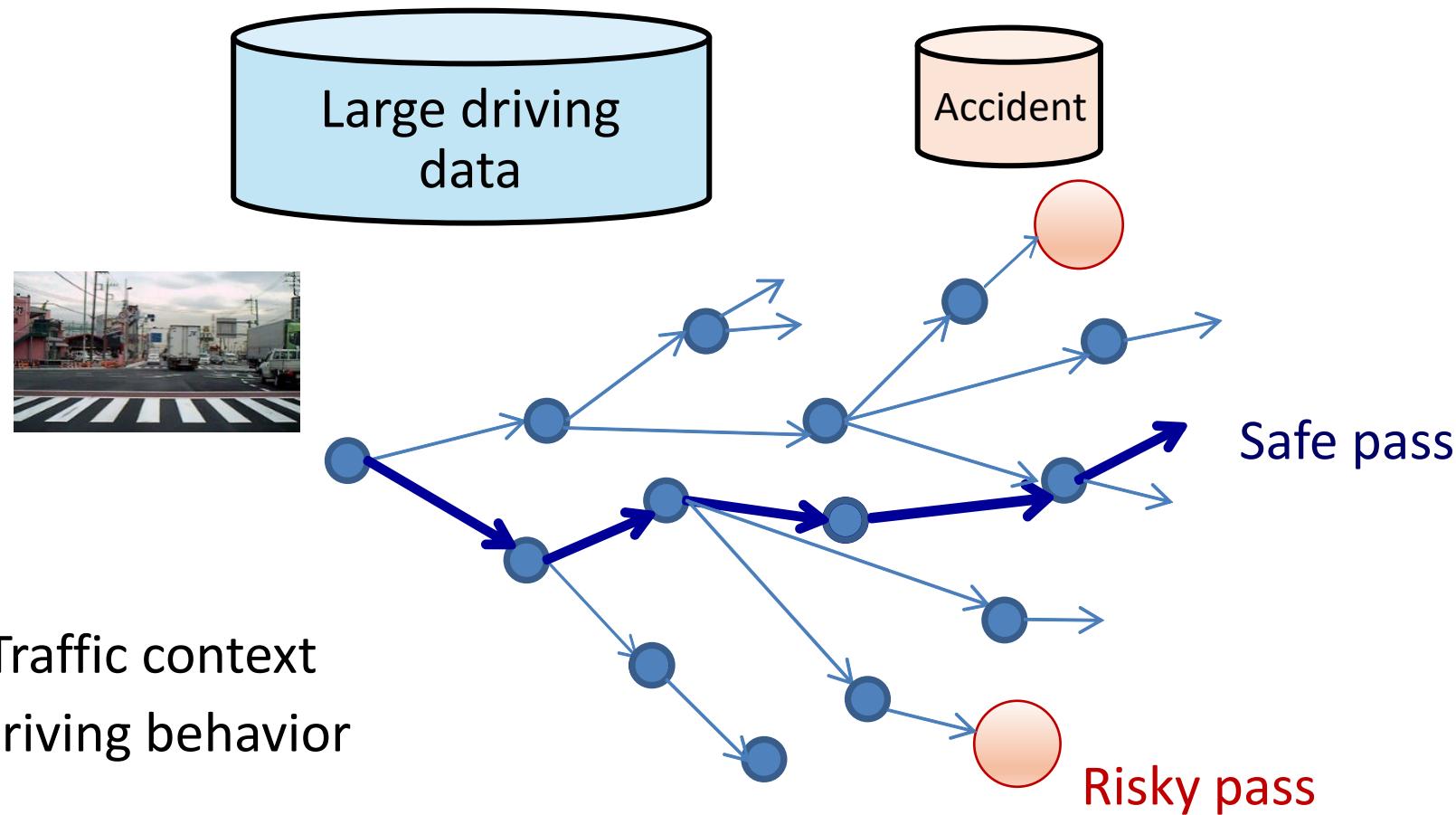
# Data analytics of driver behavior



# Projects on driver behavior research

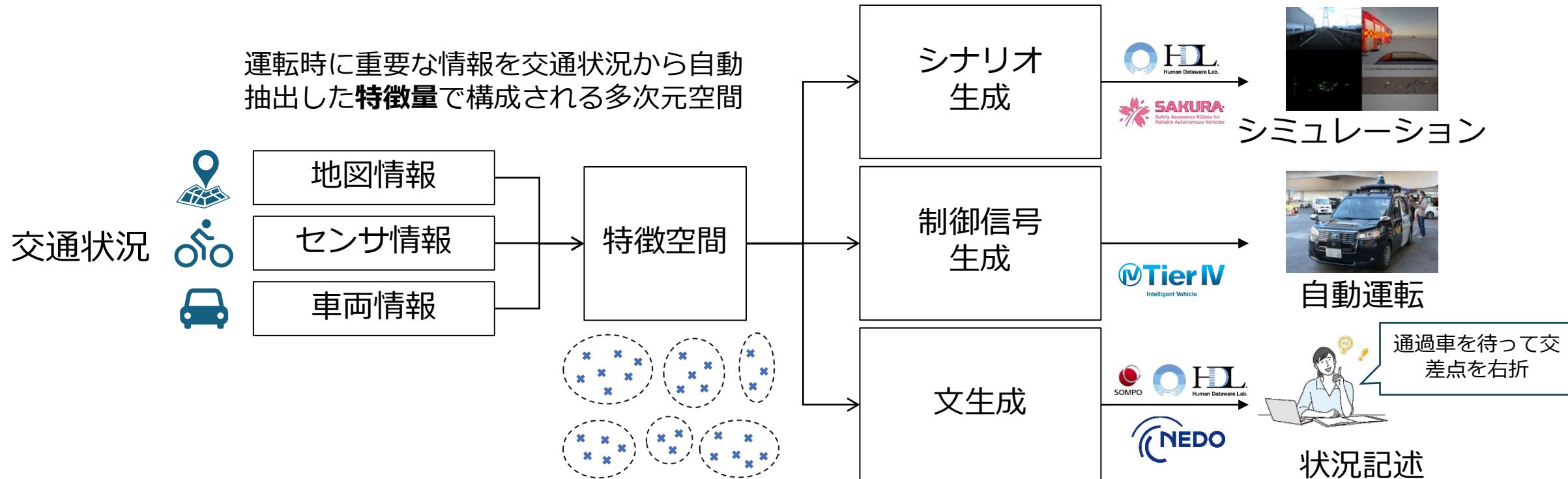
- Driver identification (GMM)
- Modeling car following behavior (GMM)
- Modeling lane-change trajectories (HMM+GMM)
- Detection of driver irritation (Bayesian network)
- Hazardous point detection from driving behavior
- Driver risk evaluation using event recorders
- Driving diagnosis and feedback system
- Driving data retrieval system
- Modeling driver gaze and vehicle operation (HMM)
- Tracking roadside signage observed by drivers
- Analysis of driver gaze behavior while automated driving
- Passenger anxiety detection using eye-blinking (Point process)
- Automated driving using deep learning (CNN, RNN, AE, GAN, Transformer....)

# Machine Learning for driving

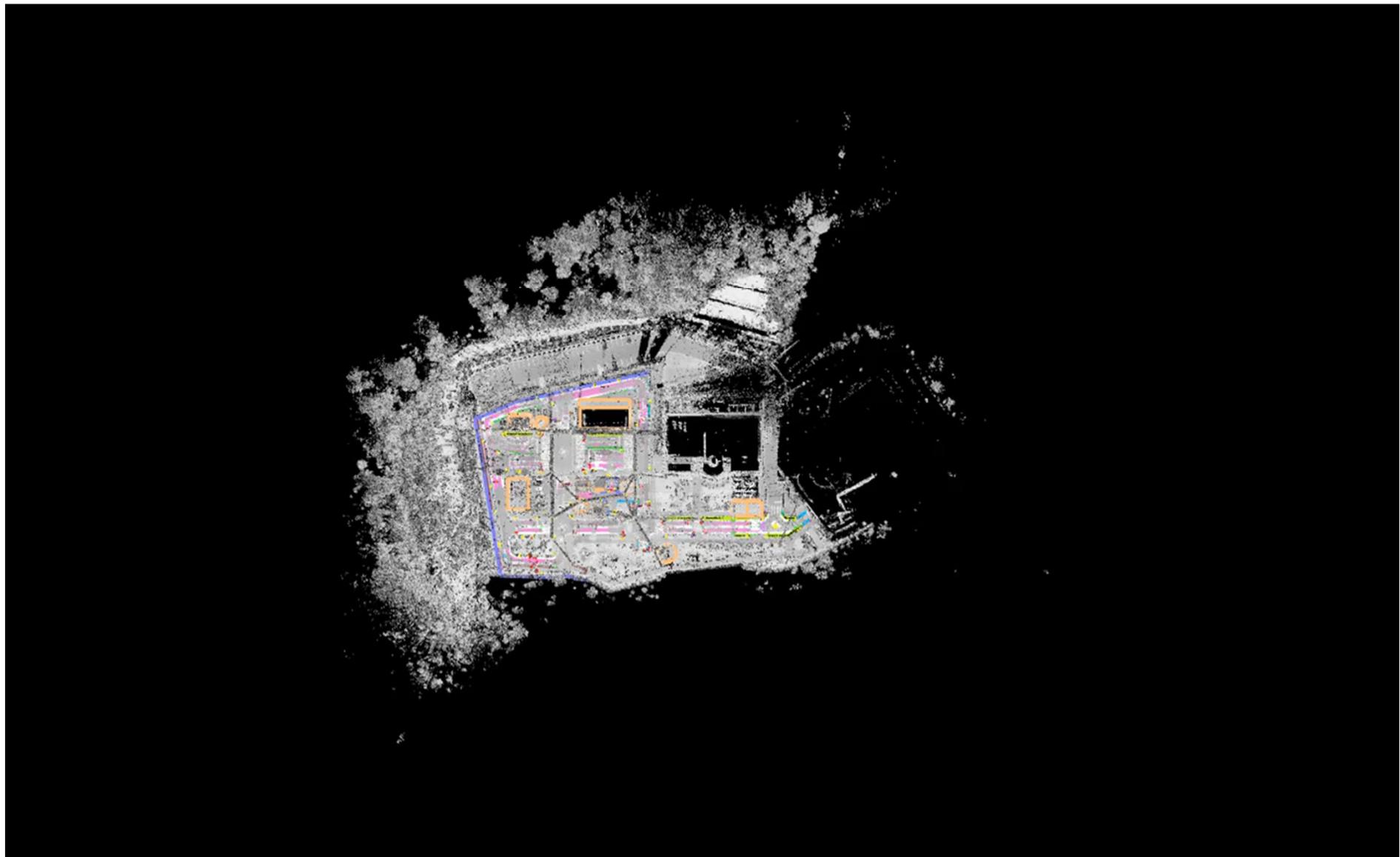


How can we cover all driving contexts by a finite number of states

- ・状況（センサー信号）から「どのような形で」知識を取り出すか。
- ・人間の理解の方法（自然言語）は、どの程度のAIと整合するのか。



# Open source



# Building blocks of mobility services



## Services



## Autonomous functions



## Vehicle platforms

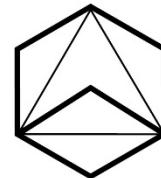
# Building blocks of mobility services



Services

**Autoware**  
**OSS ADkit**

(Apache License 2.0)



Vehicle platforms

# Democratization of technologies



## The Autoware Foundation

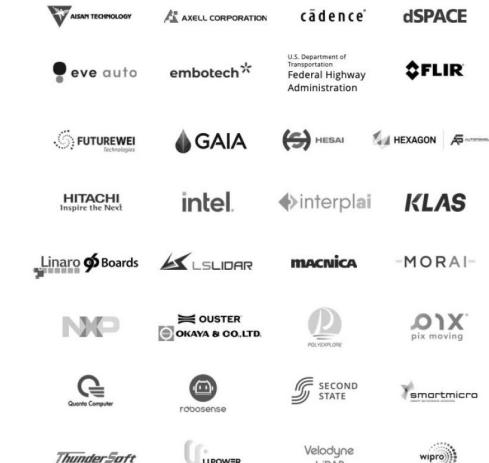
### PREMIUM



### AFFILIATED ORGANIZATIONS



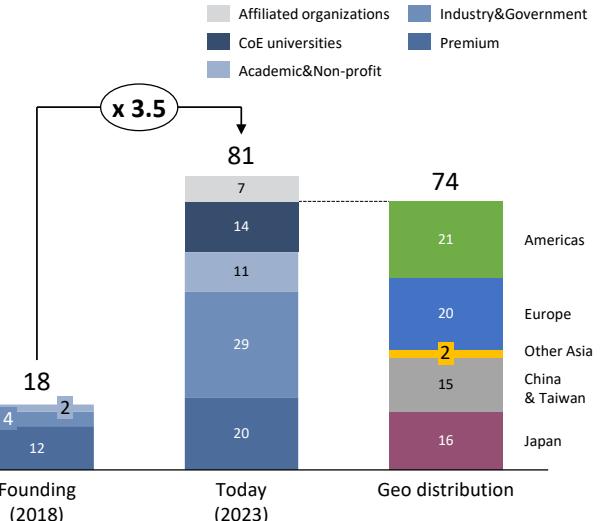
### INDUSTRY & GOVERNMENT



### ACADEMIC & NON-PROFIT MEMBERS



### Growth of the Autoware Foundation



### Autoware Deployments



# Commercialization

# TIER IV Company Profile

Jan 2024



事業概要	: 自動運転システム及びプラットフォーム開発
設立	: 2015年12月
役職員数	: 約300名
拠点	: 日本 - 東京、名古屋 北米 - Palo Alto
資金調達額	: 累計約366億円





ティアフォー、デジタルライフライン研究開発に採択 データ連携システム開発で自動運転の社会実装を加速

Jul 23, 2024 - NEWS



ティアフォー、日本スタートアップ大賞2024にて経済産業大臣賞を受賞

Jul 23, 2024 - NEWS

TIER IV



MM総研大賞  
スマートソリューション部門  
モビリティ革新分野  
最優秀賞

ティアフォーの自動運転プラットフォーム、MM総研大賞2024のモビリティ革新分野で最優秀賞を受賞

Jul 22, 2024 - NEWS



自動運転がもたらす未来のモビティ

Jul 19, 2024 - PEOPLE

TIER IV 日本交通

ティアフォー、大規模データ共有による自動運転AI開発において日本交通と協業 7月よりデータ収集開始、共有データ基盤の構築へ

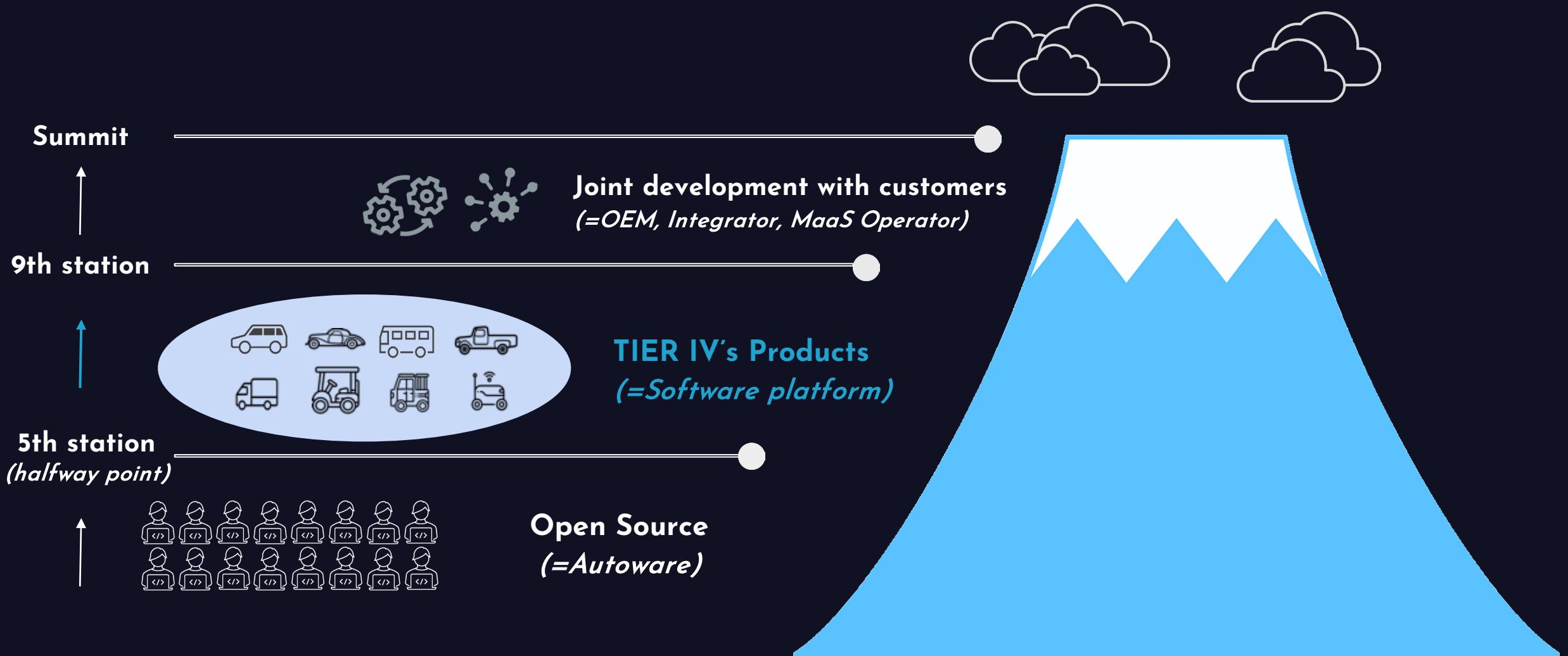
Jul 18, 2024 - NEWS



公道における自動走行に必要なデータの継続的な収集について  
(2024-07-17 更新)

Jul 17, 2024 - NEWS

# Value Proposition



We help accelerate the development and deployment of autonomous driving solutions

# Reference Designs



DELIVERY ROBOT



CARGO TRANSPORT



SHUTTLE BUS



ROBO-TAXI



PERSONAL CAR

# Ecosystem

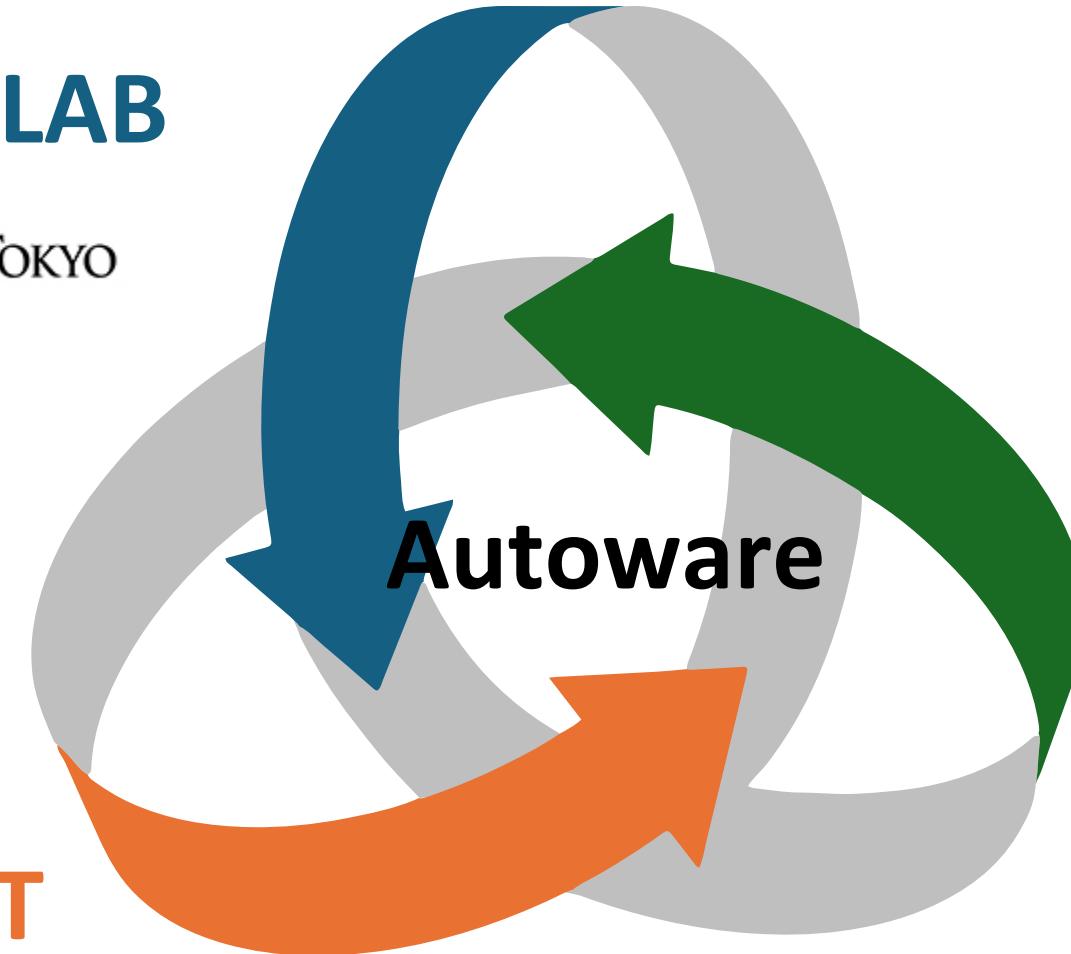
# Opensource eco-system



LAB



MARKET



COMMUNITY

# 東海地域の大学発ベンチャー創出・育成の戦略的展開

大学発スタートアップは創出から育成フェーズへ  
2024年は地域スタートアップエコシステムの変曲点

**Tongali**  
東海地域の大学・  
研究機関が取り組む  
アントレプレナー  
シップ教育と起業支援活動のプラット  
フォーム

**Central Japan  
Startup  
Ecosystem  
Consortium**  
愛知・名古屋・浜松地  
域が産学官金一体のス  
タートアップ・エコシステム  
拠点を形成



2015  
2016  
2019  
2020  
2022

名古屋大学・東海地区大学広域  
ベンチャーファンド

民間のVCが名古屋大学、岐阜大学、豊橋技術科学大学、名古屋工業大学、  
三重大学に由来するベンチャー企業に投資するファンドを設立し、投資を開始

スタートアップ育成  
5か年計画

投資額10倍

TIIの設立  
研究開発子会社を設立

2023

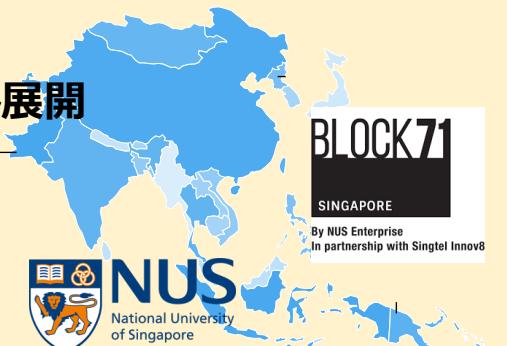
2024

スタートアップ共成長  
パッケージ

スタートアップエコシステム  
戦略会議

インテグリティ管理  
公正性・透明性の確保

名大星オフィス  
NUSを介したグローバル展開



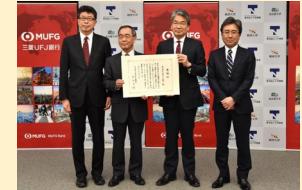
出典 STATION Ai

**STATION Ai**

日本最大規模のインキュベー  
ション施設の相互利用



機構VCの設立



孫会社方式で広く  
大学技術に投資

# Thank you!

kazuya.takeda@nagoya-u.jp



Mobility for everyone