

シリーズ第8回 『ロボットとの共生が高齢者の交通事故を減らす』 -自己認識で運転行動改善を図る「ドライバージェント研究」-

2022年4月26日(火) 18時~20時ライブ配信 ※一週間録画配信あり

高齢ドライバによる交通事故が社会問題化するなど、
「モビリティ社会の安全性」を高めることが喫緊の課題となっています。

安全な交通を実現するための法整備、事故発生時の安全機能など
発生する事故に対する安全性の向上に関する取り組みはもちろん大事ですが、
事故をそもそも発生させないような施策も重要です。

本セミナーでは名古屋大学で基礎研究から支援施策実装までをワンストップで行っている
ドライバージェント研究の概要をご説明するとともに、
ロボットと人間の共生についてもトークを交えてお送りいたします。

プログラム①: 人間・運転特性データベース「DAHLIA」を用いた運転支援手法開発



青木 宏文(名古屋大学未来社会創造機構モビリティ社会研究所先進ビークル研究部門 特任教授)

我々は公的資金や民間との共同研究によるご支援のもと、超高齢化社会におけるモビリティについて産官学の研究開発を行っています。活動の一環として、高齢ドライバ約400名、5000項目に及ぶ人間・運転特性に関するデータベース「DAHLIA」(Data Repository for Human Life-Driving Anatomy)を構築してきました。本講演では、DAHLIAを用いた先進運転支援システムや運転診断・教育プログラムの研究・開発状況をご紹介します。

プログラム②: 運転行動改善を促すドライバージェントの実現に向けて



田中 貴紘(名古屋大学未来社会創造機構HMI・人間特性研究部門 特任教授)

高齢ドライバの事故率低減に向け、自己認識をアップデートすることで運転行動改善を促すドライバージェントの研究を進めています。小型ロボットを介した運転支援・振り返り支援による、運転改善効果や受容性・安全性の検証を行ってきました。新しい選択肢として「自助による運転寿命延伸」の実現へ向けた取り組みをご紹介します。

プログラム③: トークセッション「一家に一台ロボットの時代?」



ドライバージェントだけでなく、これからの社会において、様々な課題を解決するために、“人と共生するロボット”に注目が集まっています。ゲスト登壇者にユカイ工学CEOの青木さんをお迎えし、ロボットを中心としたこれからの未来についてトークセッションをさせていただきます。

青木俊介氏プロフィール

チームラボ株式会社、ピクシブ株式会社でCTOを務めた後、ロボティクスベンチャー「ユカイ工学」を設立。
「ロボティクスで、世界をユカイに。」というビジョンのもと、家庭向けロボット製品を数多く手がける。
しっぽのついたクッション型セラピーロボット「Qoobo」シリーズや、家族をつなぐコミュニケーションロボット「BOCCO」シリーズは世界中で話題となった。

LIVE参加のお申込みやシリーズの詳細などは下記URLもしくは
右のQRコードからMEBINARサイトへアクセスしてください!!

「メビナー」で検索!! <https://mebinar.adm.nagoya-u.ac.jp/>

