

ESV 2023 Award Recipients

U.S. Government Special Awards of Appreciation (特別賞)

In recognition of and appreciation for outstanding leadership and special contributions in the field of motor vehicle safety.

UNITED STATES



Jane Lappin

ジェーン・ラッピン

Chairperson and Founder, Standing Committee on Road Vehicle Automation

Transportation Research Board

United States

Ms. Jane Lappin chairs the National Academies of Engineering Transportation Research Board Vehicle-Highway Automation Committee and is co-founder of the annual Automated Road Transportation Symposium, now in its 12th year. She recently retired as Director of Public Policy and Government Affairs for Toyota Research Institute where she monitored global activities related to the safe operations of highly automated vehicles. Previously, Ms. Lappin worked for USDOT Volpe Center where she managed projects assessing public response to advanced vehicle technologies and the impact of those technologies on driver behavior. Ms. Lappin served as USDOT secretariat to the trilateral US-EU-Japan international research collaboration on intelligent transportation and as the US co-chair of the US-EU-Japan Automation in Road Transportation Working Group. Before discovering her true calling in transportation, Ms. Lappin worked for Abt Associates in their business strategy group, for the Canadian International Development Agency evaluating women's economic development programs in Bangladesh and co-directing a public health survey in Haiti. She studied sociology as an undergraduate at Boston University and earned an MBA from the Simmons College Graduate School of Management, the world's only all women's business school. Ms. Lappin is currently consulting on automated vehicles safety, operations, and policy issues.

(仮訳)

ジェーン・ラッピン氏は、全米技術アカデミーの運輸研究会議における自動運転に関する常設委員会の委員長を務め、今年で12年目を迎える自動運転に関するシンポジウムの共同創設者である。トヨタ・リサーチ・インスティテュートにて、公共政策・政府担当ディレクターとして、高度な自動運転車の安全運用に関する調査をグローバルに行い、最近退職している。トヨタ・リサーチ・インスティテュート以前は、米国運輸省のボルペセンターに勤務し、自動車の先進技術に対する国民の反応や、先進技術が運転者の行動に与える影響について評価するプロジェクトを運営していた。また、高度道路交通の研究に関する日米欧3極の国際協力について、米国側事務局を務め、更には日米欧の自動運転作業部会の米国側共同議長も務めた。交通分野という天職に出会う前は、Abt Associatesのビジネス戦略グループ、カナダ国際開発庁でバングラデシュでの女性に係る経済開発計画の評価、ハイチでの公衆衛生調査の共同ディレクターを務めた。ボストン大学では社会学を専攻し、世界で唯一女性だけのビジネススクールであるシモンズ経営大学院でMBAを取得した。現在は、自動運転車の安全・運行・政策に関するコンサルティングを行っている。

GERMANY

**Prof. Dr.-Ing. Lothar Wech**

ローター・ヴェツヒ

Professor

Technische Hochschule Ingolstadt

Germany

Since the 2000s, Dr. Wech has become one of the world's leading service providers in the fields of active and passive safety, new drive technologies, and assisted and automated driving. He established intensive cooperation with leading national and international institutions and was responsible for TÜV SÜD's contributions to the development of test procedures, standards, and regulations for innovative vehicle systems. In 2016, Dr. Wech was appointed full Professor for vehicle safety and technical mechanics at Technische Hochschule Ingolstadt. He actively conducted research on future concepts of vehicle safety at the Center of Automotive Research on Integrated Safety Systems and Measurement Area (CARISSMA) at THI. Serving as speaker for the leading scientific center for vehicle safety in Germany CARISSMA, he tirelessly played a pivotal role in promoting and advancing traffic safety using his extensive network in the community and beyond.

(仮訳)

ヴェツヒ博士は、2000年代以降、アクティブセーフティ・パッシブセーフティ、新しい運転技術、並びに運転支援技術・自動運転の分野において、世界有数のリーダーである。国内外の主要機関と強固な協力関係を築き、テュフズードにおいて、革新的な車両システムの試験手順、規格、基準の策定に貢献した。2016年、ヴェツヒ博士はインゴルシュタット工科大学の車両安全及び機械工学の教授に任命された。インゴルシュタット工科大学の中の自動車研究センター 統合安全システム・計測領域 (CARISSMA) においては、自動車安全の将来像に関する研究を精力的に行うとともに、CARISSMA の対外的スピーカーを務めるなど、地域内外の幅広いネットワークを駆使して、交通安全の推進と発展に中心的な役割を果たした。

SWEDEN



Cecilia Sunnevång
セシリア・スンネヴオン
Vice President, Research
Autoliv
Sweden

Dr. Cecilia Sunnevång is the Vice President of Research at Autoliv, a global market leader for automotive safety systems that saves more than 30,000 lives annually. In her role, she drives research and innovation towards maximizing real-life impact, and to provide solutions for mobility and society. During her 20 years within Autoliv she has worked with development and engineering before joining the Research department in 2006 as a biomechanical expert. She has a PhD from Umeå University in Sweden and has published and presented her work extensively in scientific journals and conferences.

(仮訳)

セシリア・スンネヴオン博士は、オートリブ(年間3万人以上の命を救う自動車安全システムをグローバルに市場展開する主導的な企業)の研究担当副社長を務める。モビリティ及び社会に解決策を提供するため、また、実生活に与える影響を最大化するため、研究及びイノベーションを推進している。オートリブでの20年間、開発及びエンジニアリングに携わり、2006年にバイオメカニクス専門家として研究部門に参画した。スウェーデンのウメオ大学で博士号を取得し、科学誌や学会で幅広く研究成果を発表している。

JAPAN

**河合英直****Terunao Kawai**

National Agency for Automobile and Land Transport Technology
National Traffic Safety and Environment Laboratory
Japan

Terunao Kawai is the Managing Director for Research Affairs on Automated Driving Technology and the Director of the Automotive Safety Research Department at the National Traffic Safety and Environment Laboratory, Japan (NTSEL) as well the Director of the Institute for Automated and Connected Vehicle Standardization, Japan, where he currently engages in research and test methodology of autonomous vehicle safety.

Mr. Kawai has over 30 years of experience as a scientific researcher in the field of internal engine combustion research and emissions measurement. In addition, Mr. Kawai has spent over a decade developing master plans of testing methodology for both the performance of electric vehicles as well as vehicle safety issues for autonomous vehicles. He continues to contribute to the establishment of international safety regulations for autonomous vehicles.

(仮訳)

河合英直氏は、交通安全環境研究所(NTSEL)の自動運転研究統括監及び自動車安全研究部長並びに自動運転基準化研究所の所長として、自動運転車の安全性に関する研究・試験手法を担当している。河合氏は、内燃機関の燃焼研究及び排ガス測定分野で30年以上、研究者としての経験を有している。また、電気自動車の性能や自動運転車の安全性に関する試験手法のマスタープランを10年以上にわたり策定してきた。現在も、自動運転車の国際的な安全基準の策定に貢献し続けている。

JAPAN

**水野幸治****Koji Mizuno**

Professor

Nagoya University

Japan

Professor Koji Mizuno has conducted research in areas of motor vehicle crash safety and impact biomechanics for over 30 years. He worked eleven years at the National Traffic Safety and Environment Laboratory (NTSEL). From 2000 to present, he has been working at the Nagoya University. Dr. Mizuno has made significant contributions to vehicle safety while being in academia. He has published more than 80 English technical journal papers on vehicle safety. He has enhanced the progress of vehicle safety and established the field of vehicle safety as an academic field through serving as journal editors, providing lectures in various universities, and publishing books. Dr. Mizuno has demonstrated outstanding leadership in JNCAP and has been a member of the JNCAP committee and its working groups since 1998. He served as chair in the pedestrian and child safety working groups in JNCAP. From his technical knowledge of vehicle safety, he has contributed by developing test procedures for use by the JNCAP, especially for introducing frontal impact tests, an MPDB test, and a pedestrian test. Dr. Mizuno played a central role in the JNCAP working group in developing an evaluation method of injury risks to occupants and pedestrians. In 2022, Dr. Mizuno was elected as a chairperson in JNCAP.

(仮訳)

水野幸治教授は、30年以上にわたって自動車のパッシブセーフティやインパクトバイオメカニクスの分野で研究を行ってきた。交通安全環境研究所(NTSEL)に11年間在籍し、2000年から現在に至るまで、名古屋大学に勤務している。学术界にしながら、自動車安全に多大なる貢献をしてきており、英文技術誌論文を80本以上投稿した。また、雑誌の編集者、大学での講義、書籍の出版などを通じて、自動車安全の進展に貢献し、自動車安全を学術分野として確立した。1998年より日本の自動車アセスメント(JNCAP)の評価検討委員会及びワーキンググループの委員を務め、JNCAPにおいて優れたリーダーシップを発揮している。JNCAPでは、歩行者・子どもの安全ワーキンググループで議長を務めた。また、自動車安全に関する技術的知見から、JNCAPで使用する試験方法の策定、特に前面衝突試験、MPDB試験、歩行者試験の導入に貢献した。また、JNCAPのワーキンググループでは、乗員・歩行者の傷害リスク評価手法の策定において、中心的な役割を果たした。2022年、JNCAPの評価検討委員会の座長に選出された。

UNITED STATES

**Deborah Hersman**

デボラ・ハーズマン

Board of Directors, NiSource

Board of Directors, Velodyne

United States

Ms. Deborah Hersman is a passionate safety leader who has served as the Chairman of the National Transportation Safety Board (NTSB), CEO of the National Safety Council, and Chief Safety Officer at Waymo. During her 10 years at the NTSB, she led efforts to address distracted and impaired driving, demand advances in vehicle safety and drove improvements in child passenger safety, issuing reports and recommendations, and testifying dozens of times in state legislatures and before Congress. At the National Safety Council, she led a multi-year public education campaign called “My Car DoesWhat?” to educate consumers about the driver assistance technologies in their vehicles; she chaired “The Road to Zero Coalition” established by the National Highway Traffic Safety Administration, Federal Highway Administration, and the Federal Motor Carrier Safety Administration to bring together diverse interest groups and stakeholders to address the death toll on our roadways; and she created a coalition of industry, non-profits, and academics to engage the public on vehicle automation called “PAVE (Partners for Automated Vehicle Education).” She served as the first Chief Safety Officer of Waymo, Google’s self-driving car project, and established processes and built teams to oversee system safety, worker safety and field safety of autonomous vehicles. Earlier in her career, she served as a legislative staffer in the U.S. House of Representatives and U.S. Senate, contributing to milestone laws addressing vehicle and road safety as well as legislation that created the Federal Motor Carrier Safety Administration, the modal agency responsible for overseeing bus and truck safety in the U.S. She also held license endorsements to drive commercial trucks, school buses, and motorcycles and was a certified child passenger safety seat technician for over a decade.

(仮訳)

デボラ・ハーズマン氏は、米国運輸安全委員会(NTSB)の委員長、全米安全評議会のCEO、Waymoの最高安全責任者を歴任した安全分野における熱意あふれるリーダーである。NTSBでの10年間は、注意散漫運転や飲酒・薬物服用後の運転への対処、自動車の安全性の向上、子ども乗員の安全性の向上などに取り組み、報告書や勧告を発表し、州議会や議会で何十回となく証言してきた。米国安全評議会では、自動車の運転支援技術を消費者に啓蒙するためのキャンペーン“My Car Does What?”を何年も主導した。米国運輸省道路交通安全局、連邦道路庁、連邦自動車運輸安全局によって設立され、自動車による死者数に対処するため、様々なステークホルダーが結集された“The Road to Zero Coalition”の議長を務めた。自動運転を国民により周知させるため、産業・NPO・学者の連合である“PAVE (Partners for Automated Vehicle Education)”も設立した。Googleの自動運転車プロジェクトであるWaymoの初代最高安全責任者を務め、自動運転車の安全システム、作業員の安全性、現場における安全を監督するためのプロセスを確立し、チームを構築した。デボラ・ハーズマン氏の初期のキャリアでは、米国下院と米国上院で立法スタッフを務め、自動車安全と交通安全に関する画期的な法律や、米国のバスやトラックの安全性を監督する連邦自動車運輸安全局を設立する法律の制定に貢献した。また、商用トラック、スクールバス、オートバイの運転免許を取得し、10年以上にわたってチャイルドシート技術者の資格も取得している。

ESV 2023 Award Recipients

U.S. Government Awards for Safety Engineering Excellence (安全技術優秀賞)

In recognition of and appreciation for exceptional scientific contributions in the field of motor vehicle safety engineering and for distinguished service to the motoring public.

JAPAN



北川裕一

Yuichi Kitagawa

Toyota Motor Corporation
Japan

Dr. Yuichi Kitagawa has devoted his career to human modeling research for over 20 years. He graduated from Tokyo University of Science in 1998 and earned his PhD degree at Tokyo Institute of Technology in 1996. He worked for Nissan Motor from 1999 to 2003. During that period, he visited Wayne State University in Michigan to study impact biomechanics. He joined Toyota Motor Corporation in 2004 and participated in the development team of the whole body virtual human model THUMS. Dr. Kitagawa has led the application team at Toyota for 18 years. He published more than 30 technical papers on injury simulation using THUMS. Dr. Kitagawa is the Chief Professional Engineer in Advanced R&D and Engineering Company of Toyota. He served as Assistant Chairman of Technical Committee, GHBMCM from 2006 to 2009. He served as Council Member of IRCOBI from 2019 to 2020. He became a fellow member of JSAE in 2020.

(仮訳)

北川裕一博士は、20年以上にわたって人体有限要素モデルの研究/開発にキャリアを捧げてきた。1998年に東京理科大学を卒業し、1996年に東京工業大学で博士号を取得。1999年から2003年まで日産自動車に勤務。その間、ミシガン州のウェイン州立大学を訪れ、インパクトバイオメカニクスを研究した。2004年にトヨタ自動車株式会社に入社し、全身バーチャル人体有限要素モデル「THUMS」の開発チームに参加するとともに、18年間トヨタのアプリケーションチームを率いてきた。THUMSを用いた傷害シミュレーションに関する技術論文を30本以上投稿し、トヨタ自動車株式会社 先進技術開発カンパニーのチーフプロフェッショナルエンジニアとなっている。さらに、2006年から2009年までGHBMCM (Global Human Body Models Consortium) の技術委員会の委員長補佐を務め、2019年から2020年までは、IRCOBI (International Research Council on Biomechanics of Injury) の評議員を務める。2020年には、自動車技術会 (JSAE) のフェローメンバーとなった。

GERMANY

**Markus Hermle**

マーカス・ヘルムル
Mercedes-Benz AG
Germany

Dr. Markus Hermle has been working in the passive safety department at Mercedes-Benz since 2011 and is currently in charge of the passive safety and painted body EVA (Electro Vehicle Architecture), e-mobility, computer-aided engineering (CAE) department.

He is responsible for the further development of the CAE methods for all aspects of passive safety from structural calculations to occupant protection. These activities resulted in a wide range of publications and new standards that are used worldwide today in the development of passive safety functions.

On this basis, he assumed responsibility for the development of the first passive safety purpose design electric vehicle platform from Mercedes-Benz at the end of 2016. This platform was launched with the lead vehicle EQS in 2021. This vehicle shows that the high safety standard of Mercedes-Benz can be transferred to the world of electromobility: Safety is not a question of the drivetrain.

(仮訳)

マーカス・ヘルムル博士は、2011年からメルセデス・ベンツのパッシブセーフティ部門に所属し、現在はパッシブセーフティとEV専用プラットフォーム(EVA: Electro Vehicle Architecture)、eモビリティ、CAE部門を担当している。構造計算から乗員保護まで、パッシブセーフティ全般のCAE手法の更なる開発を担当する。これらの活動により、パッシブセーフティ機能の開発において、様々な出版物や今日世界中で使用されている新しい規格を生み出した。このことを踏まえ、2016年末に、パッシブセーフティを目的とした電気自動車のプラットフォームの最初の設計開発を行う責任者となった。

本プラットフォームは、2021年に先導車EQSで発売された。本車両は、メルセデス・ベンツの高い安全基準が、エレクトロモビリティの世界にも受け継がれることを示すものである(安全性はドライブトレインの問題ではない)。

JAPAN

**鴻巣敦宏****Atsuhiro Konosu**

Japan Automobile Research Institute

Japan

Dr. Atsuhiro Konosu works at the Japan Automobile Research Institute and has made exceptional technical contributions in the area of pedestrian safety by developing innovative test tools and test methods for passive safety. He began by developing the biofidelic flexible pedestrian legform impactor (FlexPLI) and also took a major role in the development of the advanced pedestrian legform impactor (aPLI). Furthermore, he was at the forefront in the development of the headform test method in the International Harmonized Research Activity (IHRA) led by the United States Department of Transportation - National Highway Traffic Safety Administration (NHTSA) in the early 2000's, which contributed to development activity of regulations in Japan, the EU, and the UN. His meticulous research and enthusiastic activities in the field of pedestrian safety more than 25 years have contributed to the remarkable decrease in severe and fatal injuries in car-pedestrian accidents worldwide.

(仮訳)

鴻巣敦宏博士は、一般財団法人日本自動車研究所に勤務し、パッシブセーフティのための革新的な試験ツールや試験方法を開発し、歩行者安全分野で卓越した技術的貢献をしてきた。歩行者衝突時の自動車の有する歩行者脚部保護性能の検定に必要な人体忠実度の高いフレキシブル歩行者脚部衝撃子(FlexPLI)の開発に始まり、次世代型歩行者脚部衝撃子(aPLI)の開発でもISO活動において大きな役割を果たした。2000年代初頭には、米国運輸省道路交通安全局(NHTSA)主導の国際調和研究活動(IHRA)において、歩行者衝突時の自動車の歩行者頭部保護性能の検定に必要な歩行者頭部試験法の開発に最前線で取り組み、さらには日本、EU、国連での自動車の有すべき歩行者保護性能に関する技術基準の策定活動にも大きく貢献した。25年以上にわたる歩行者安全分野での継続的な世界をリードする研究への取り組みと熱心な技術基準・規格化活動は、世界の自動車と歩行者の事故における重傷者や死亡者の著しい減少に寄与している。

SWEDEN

**Katarina Bohman**

カタリナ・ボーマン

Biomechanics Technical Expert

Volvo Cars

Sweden

With more than 25 years of experience in vehicle and restraint development at Autoliv Research and Volvo Cars in Sweden, Dr. Katarina Bohman is an internationally recognized expert in the area of passenger car occupant protection. She holds a PhD from the Department of Clinical Neuroscience at Karolinska Institutes, Sweden.

With more than 70 publications, Dr. Bohman is an acknowledged expert in occupant protection. With a fundament in real-world safety needs, she initiates and executes studies for understanding the users' behavior and preferences, combining her expertise in biomechanics and experience in restraint technology towards development of protection principles and assessment methods.

Today, as a Technical Expert in Biomechanics at Volvo Cars Safety Centre, Dr. Bohman provides leadership in the analysis and research on occupant protection in the design of new passenger cars, working towards the stringent safety zero-vision.

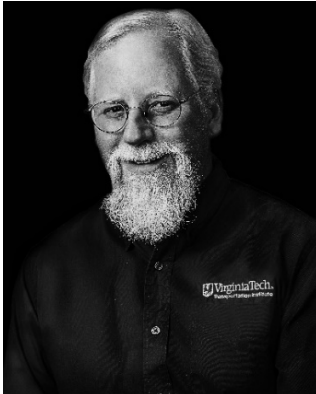
(仮訳)

スウェーデンのオートリブとボルボ・カーズで25年以上にわたって車両と拘束システムの開発に携わったカタリナ・ボーマン博士は、乗用車の乗員保護分野で国際的に認められた専門家である。スウェーデンのカロリンスカ研究所の臨床神経科学科で博士号を取得している。

70以上の論文を発表しており、乗員保護の専門家として知られている。実世界における安全上のニーズを踏まえ、ユーザーの行動や嗜好を理解するための研究を開始・実行し、バイオメカニクスの専門知識と拘束技術の経験を組み合わせ、保護原則や評価方法の開発に取り組んでいる。

現在、ボルボ・カーズ・セーフティ・センターのバイオメカニクステクニカルエキスパートとして、新型乗用車の設計に関する乗員保護の分析・研究においてリーダーシップを発揮し、厳しい安全ゼロビジョンに向けた取り組みを行っている。

UNITED STATES

**Thomas Dingus**

トーマス・ディンガス

Distinguished Technical Fellow (retired)
Virginia Tech Transportation Institute
United States

Now a Distinguished Fellow for Virginia Tech's Institute for Critical Technology and Applied Science, Dr. Thomas Dingus previously served as director of Virginia Tech Transportation Institute (VTTI) for 25 years. With a background of performing transportation safety and human factors research going back to 1984, Dr. Dingus pioneered the naturalistic driving study research method, which involves instrumenting vehicles with unobtrusive video cameras and instrumentation that assesses crash and near-crash causation, which then helps to determine crash countermeasures. During his time at VTTI, he managed more than \$800 million in research funding on projects designed to enhance transportation safety, improve the efficiency of our transportation system across multiple users, assess driver performance and behavior, and ensure the safe and efficient development and deployment of advanced vehicles (including automated vehicles). Dr. Dingus also led the development and enhancement of a suite of test beds on the VTTI campus—that include weather-making and lighting functionalities—used for researching driver behavior on highway, surface street, and rural roadways.

Recognized as a world-renown transportation safety pioneer, Dr. Dingus was interviewed by the Washington Post in 2021 to discuss how to keep Americans alive on the roads and how transportation has evolved in the past 25 years. In 2019, he was selected as one of the top 100 people to meet in 2020 by Virginia Business Magazine. In 2017, Dr. Dingus was invited to give a TEDx Salon Talk in Wilmington, DE, about automated-vehicle development and deployment. Because of his exemplary leadership and innovation in the transportation arena, Dr. Dingus was named a White House Champion of Change in 2013. He was the recipient of the Best Ergonomics in Design article award for 'Estimating Crash Risks' from the Human Factors and Ergonomics Society (2012), the A. R. Lauer Safety Award from the Human Factors and Ergonomics Society for outstanding contributions to the understanding of human factors in safety (2000), and the Jerome H. Ely Human Factors Award for the most outstanding paper (1998). Dr. Dingus is a Fellow of the Human Factors and Ergonomics Society and has provided key testimonials about issues of driver distraction and attention for U.S. Congressional subcommittees, the National Transportation Safety Board, and the National Council of State Legislatures.

(仮訳)

現在、バージニア工科大学基幹技術・応用科学研究所の特別研究員であるトーマス・ディンガス博士は、以前は、バージニア工科大学交通研究所(VTTI)の所長を25年間務めた。1984年以来、交通安全及びヒューマンファクターに関する研究を行ってきたディンガス博士は、車両に目立たないビデオカメラや計測器を取り付け、衝突や衝突に近い原因を評価し、対策の決定に役立つ日常運転行動調査のバイオニアである。VTTI在籍中は、交通安全

の強化、複数ユーザーによる交通システムの効率化、運転者のパフォーマンスと行動の評価、先進自動車（自動運転車を含む）の安全かつ効率的な開発と展開を目的としたプロジェクトで8億ドル以上の研究資金を運営した。また、ディンガス博士は、高速道路、一般道、田舎道での運転者の行動を研究するため、VTTIキャンパス内にある天気予報や照明機能を備えた一連のテストベッドの開発・強化を主導した。

世界的に有名な交通安全のパイオニアとして知られるディンガス博士は、2021年にワシントン・ポスト紙のインタビューを受け、道路でアメリカ人を生存させる方法と過去25年間における交通分野の進展について語った。2019年、バージニア・ビジネス・マガジンの「2020年に会うべきトップ100人」に選ばれた。2017年、ディンガス博士は、デンマークのウィルミントンで、自動運転車の開発と展開というテーマで、TEDx Salon Talkに招待された。交通分野での模範的なリーダーシップとイノベーションにより、ディンガス博士は2013年にホワイトハウスのChampion of Changeに選ばれた。2012年には、人間工学会から「Estimating Crash Risks」でBest Ergonomics in Design article awardを、2000年には、安全におけるヒューマンファクターの理解への多大な貢献に対して人間工学会からA. R. Lauer Safety Awardを、1998年には最も優れた論文としてJerome H. Ely Human Factors Awardを授与されている。また、米国議会の小委員会、国家運輸安全委員会、全米州議会協議会などで、運転者の注意力散漫の問題について重要な証言を行っている。

UNITED STATES

**Eric Heitkamp**

エリック・ハイトカンブ

Chief Engineer for Automotive Safety

Honda Development and Manufacturing of America, LLC

United States

Eric Heitkamp is a chief engineer and a crashworthiness technical leader in Automotive Safety of Honda Development & Manufacturing of America, LLC (HDMA). In this role, Mr. Heitkamp oversees frontal and side crashworthiness for all Honda and Acura vehicles developed in the U.S. and manages technical strategy to advance Honda's leadership in vehicle safety performance. In 2019, he led research that created the world's first passenger front airbag intended to address what was a newly recognized issue of severe brain trauma associated with angled frontal collisions. The innovative multi-chamber front passenger airbag technology debuted in the all-new 2021 Acura TLX sport sedan and is now standard equipment in multiple Honda and Acura vehicles. The airbag was awarded a 2020 "Best of What's New" for 2020 by Popular Science. In 2022, he took on his current role as the chief engineer in Automotive Safety, in addition to his crashworthiness technical leader role. Mr. Heitkamp also leads vehicle research initiatives for restraint systems and vehicle structure. He holds 14 patents for various safety technologies. Mr. Heitkamp holds a B.S. in Mechanical Engineering from the Ohio State University.

(仮訳)

エリック・ハイトカンブ氏は、HDMAの自動車安全におけるチーフエンジニアであり、衝突安全性に関するテクニカルリーダーである。

ハイトカンブ氏は、米国で開発された全てのホンダおよびアキュラ車の前面及び側面衝突時の安全性を監督し、車両安全性能におけるホンダのリーダーシップを高めるための技術戦略を管理している。2019年には、角度のある前面衝突に伴う重度の脳外傷という新たに認識された問題に対処するため、世界初の助手席前面エアバッグを開発する研究を主導した。この革新的なマルチチャンバー助手席エアバッグ技術は、2021年の新型アキュラスポーツセダン「TLX」でデビューし、現在は複数のホンダ車とアキュラ車に標準装備されている。このエアバッグは、ポピュラーサイエンス誌の2020年「Best of What's New」を受賞している。2022年には、衝突安全のテクニカルリーダーの役割に加え、自動車安全に関するチーフエンジニアの役割に就いた。ハイトカンブ氏は、拘束システムや車両構造に関する車両研究の取組も主導している。また、安全技術に関する14の特許を保有している。オハイオ州立大学にて機械工学の学士号を取得している。

JAPAN

**高橋裕公****Yukou Takahashi**Honda R&D Company, Ltd.
Japan

Dr. Takahashi, chief engineer of Honda R&D Co., Ltd. and chair of pedestrian protection experts' group of Japan Automobile Manufacturers Association, has made outstanding scientific contributions in the area of development of injury assessment tools, injury metrics and risk functions, and testing and assessment protocols. The injury probability functions and injury assessment reference values proposed by Dr. Takahashi for the flexible pedestrian legform impactor, FlexPLI, has been implemented in UN GTR No.9 and UN R127. As the project leader of the ISO aPLI Task Group, he has led an international effort to develop hardware, design and performance specifications, associated injury probability functions and ISO Technical Specifications for the advanced Pedestrian Legform Impactor. aPLI has been implemented in Euro NCAP, C-NCAP pedestrian testing and assessment protocols and is expected to be used in other assessment programs worldwide.

(仮訳)

本田技術研究所チーフエンジニアであり、日本自動車工業会の歩行者保護分科会会長である高橋博士は、傷害評価ツールの開発、傷害指標と傷害確率関数、試験法と評価プロトコルの分野で優れた科学的貢献をしている。高橋博士が提案したフレキシブル歩行者脚部衝撃子(FlexPLI)の傷害確率関数と傷害評価基準値は、国連のGTR No.9とUNR 127に実装されている。ISOのaPLIタスクグループのプロジェクトリーダーとして、ハードウェア、設計、性能仕様、関連する傷害確率関数、次世代型歩行者脚部インパクト(aPLI)のISO技術仕様を開発し、国際的な取り組みを主導した。aPLIは、ユーロNCAP、C-NCAP歩行者試験および評価プロトコルに導入されており、世界中の他の新車性能評価プログラムでも使用されると予想される。

JAPAN

**杉本洋一****Yoichi Sugimoto**Honda R&D Company, Ltd.
Japan

Mr. Yoichi Sugimoto started working for Honda R&D Co., Ltd. in 1986. Involved in research and development of advanced safety technologies, he developed a variety of technologies including Electronic Brake Force Distribution (EBD) and the world's first Automatic Emergency Braking, that is CMBS (Collision Mitigation Brake System). In 2012, Mr. Sugimoto was transferred to Honda R&D Americas in Detroit, where he engaged in the advanced research of Intelligent Transportation System (ITS) field. Since Mr. Sugimoto returned to Japan as an Executive Chief Engineer in 2015, he has overseen technologies in the active safety, advanced driver assistance, and automated driving fields. Mr. Sugimoto also led development on highway automated driving system. In March 2021, Honda introduced the world's first Level 3 automated driving vehicle into the Japanese market. In 2016, Mr. Sugimoto was assigned to the program sub-director of automated driving system project in Strategic Innovation promotion Program (SIP-adus) organized by the Cabinet Office of Japan. Since 2023, Mr. Sugimoto has been assigned to a Fellow of Honda R&D Co., Ltd.

(仮訳)

1986年、本田技術研究所に入社。先進安全技術の研究開発に従事し、電子制御制動力配分システム(EBD)や世界初の自動緊急ブレーキ(CMBS)をはじめとする様々な技術を開発。2012年、デトロイトのHonda R&D Americasに出向し、高度道路交通システム(ITS)分野の先端研究に従事。2015年にエグゼクティブチーフエンジニアとして帰国後、アクティブセーフティ、先進運転支援、自動運転分野の技術統括を行う。さらに、杉本氏は高速道路における自動運転システムの開発を主導。そして、2021年3月にHondaは世界初のレベル3自動運転車を日本の市場に導入した。2016年、内閣府の戦略的イノベーション創造プログラム(SIP-adus)において、自動運転システムプロジェクトのサブプログラムディレクターに任命。2023年より本田技術研究所のフェローに就任。

UNITED STATES

**Rini Sherony**

リニ・シェロニー

Senior Principal Engineer

Toyota's Collaborative Research Center

United States

Ms. Rini Sherony is a Senior Principal Engineer at Toyota's Collaborative Safety Research Center (CSRC), part of Toyota Motor North America in Ann Arbor, Michigan. Ms. Sherony has extensive experience in active safety and automated driving research, system design, evaluation/planning and big data analytics.

At CSRC, Ms. Sherony leads active safety, automated driving research collaborations including data analytics. Her responsibilities include development of standardized test procedures, test targets, testing, sensor requirements, benefit estimation, etc. for ADAS and AD systems. She has led the development of SAE's pedestrian/bicyclist/roadside test targets' recommended practices and is involved in SAE/ISO Automated Driving activities. She is on the advisory board for the Association for the Advancement of Automotive Medicine (AAAM) and the University of Michigan's Center for Connected and Automated Transportation (CCAT). Ms. Sherony has served as an organizer for many conferences including SAE ADAS to Automated Driving (AD), SAE Government/Industry, and SAE World Congress ADAS/AD sessions. Ms. Sherony has authored/coauthored more than 180 papers/publications and has been granted 20 U.S. patents. She is the recipient of SAE's 2019 Forest R. McFarland Award. She has a master's degree in Electrical Engineering.

(仮訳)

リニ・シェロニー氏は、ミシガン州アナーバーにあるトヨタモーターノースアメリカの一部である米国先進安全技術研究センター(CSRC)の上級首席エンジニアである。アクティブセーフティと自動運転の研究、システム設計、評価・計画、ビッグデータ解析において豊富な経験を持つ。

CSRCでは、データ解析を含むアクティブセーフティと自動運転の共同研究をリードしている。ADAS及びADシステムの標準化された試験手順、試験対象、試験、センサー要件、便益推定などの開発も担当している。SAEの歩行者/自転車/路側帯の試験対象の推奨事例の開発を主導し、SAE/ISOにおける自動運転活動にも携わっている。米国自動車医学振興協会(AAAM)およびミシガン大学コネクテッド&オートメーション交通センター(CCAT)の諮問委員を務めている。シェロニー氏は、SAE ADAS to Automated Driving (AD)、SAE Government/Industry、SAE World Congress ADAS/AD セッションなど多くの会議のオーガナイザーを務めている。シェロニー氏は、180以上の論文や出版物を執筆し、20の米国特許を取得している。SAEの2019年Forest R. McFarland Awardの受賞者である。電気工学の修士号を取得している。