

ユーザー中心の自動運転へ

人に優しいシステムに必要なこと

芝浦工大 春日伸予

fppt.com

自動運転レベル

Level 1

単独型

加速・操舵・制動のいずれかの操作をシステムが行う状態



Level 2

システムの複合化
レベル1の組み合わせ



Level 3

システムの高度化
加速・操舵・制動を全てシステムが行い、
システムが要請したときはドライバーが対応する



Level 4

高度自動運転化
(限定条件有り)



Level 5

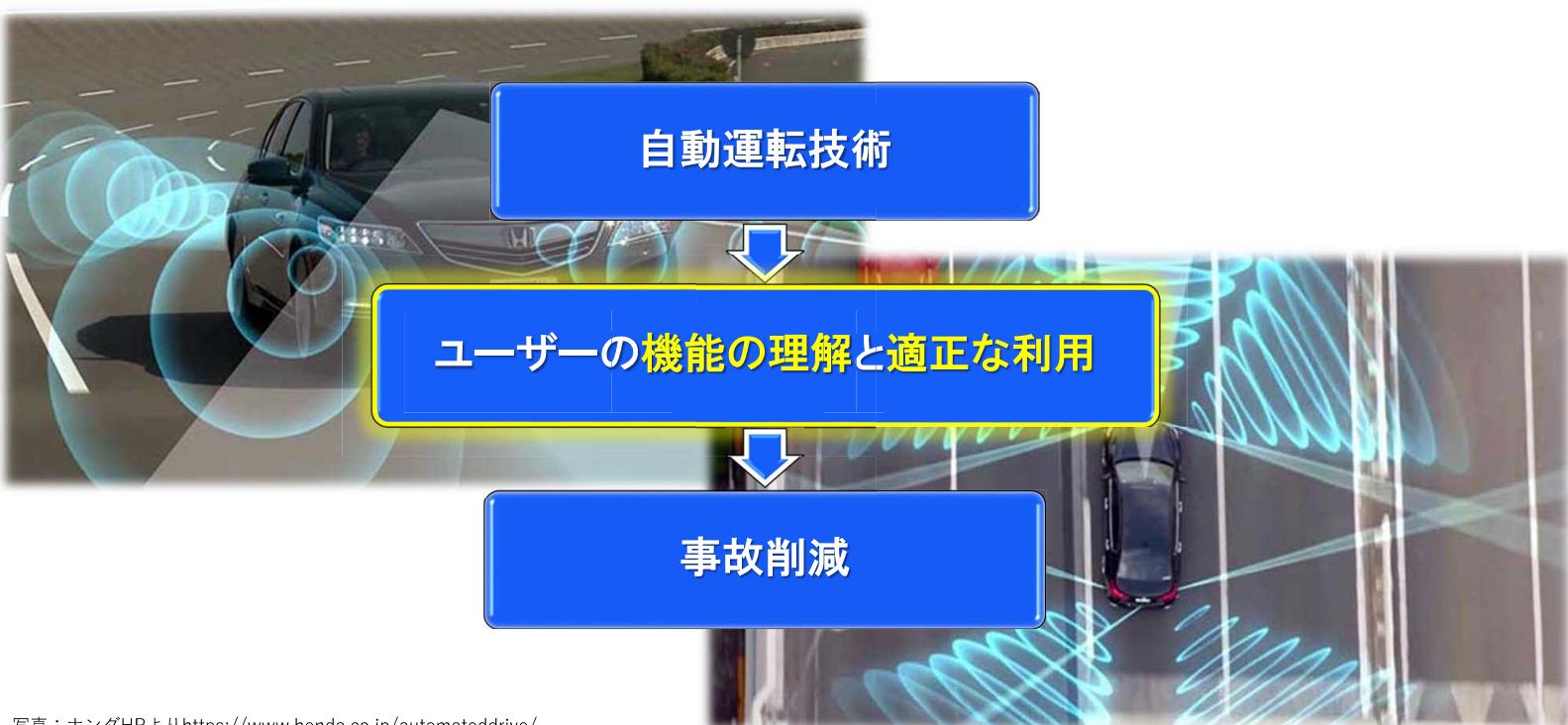
完全自動運転
(限定条件無し)



ドライバによる運転監視

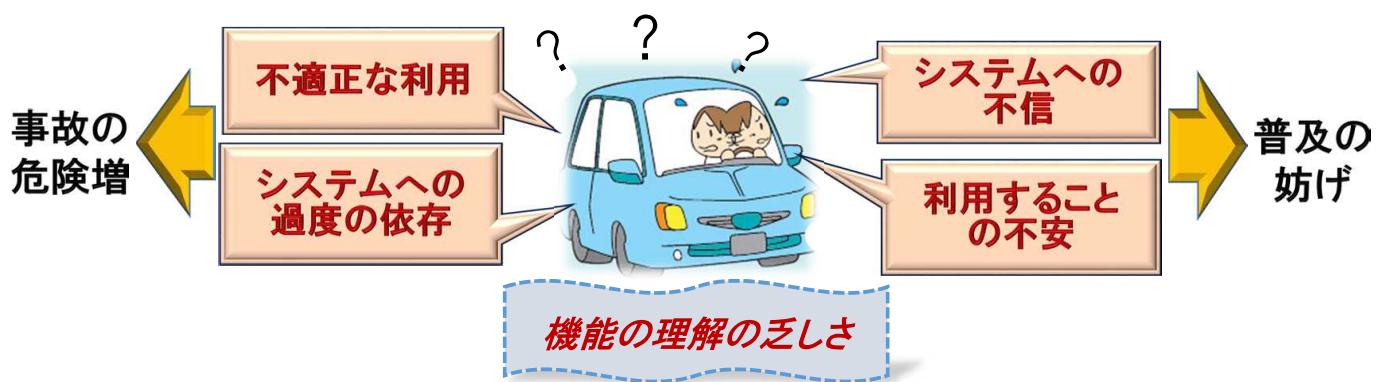
システムによる運転監視

自動運転技術による事故削減



写真：ホンダHPより <https://www.honda.co.jp/automateddrive/>

特に自動運転技術の限界への理解は必須



自動ブレーキ十分に作動せず、昨年の事故72件

7/3(火) 7:20読売新聞

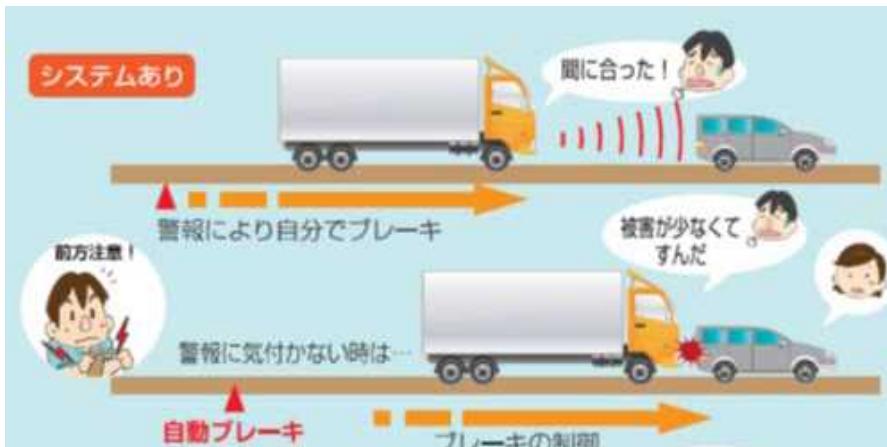
<概要>

車や人を検知して事故を未然に防ぐ「衝突被害軽減ブレーキ」(自動ブレーキ)に関するトラブル情報は、昨年計340件あった。自動ブレーキが十分に作動しなかった例は88件、うち72件が事故につながっていた。

速度超過で作動が間に合わなかったケースなどがあり、国交省は性能を過信しないよう注意を呼びかけている。

衝突被害軽減ブレーキ(自動ブレーキ)

システムが前方の車や人などを検知。衝突の危険があると警報を鳴らしてドライバーにブレーキを促す。ドライバーがブレーキをかけないと、システムが衝突直前にブレーキをかける。そうすることで、衝突しても被害が軽くなる。



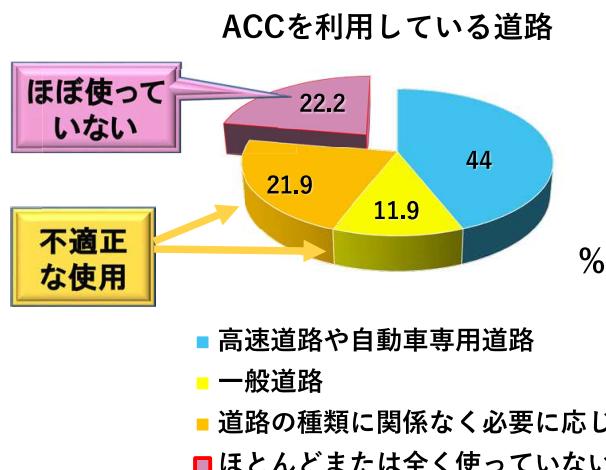
<システムの限界>

雨で滑りやすい時は衝突を避けられないことがある。滑って勢いが増して衝突軽減の度合いが低くなることもある。車速が高いと間に合わない時もある。

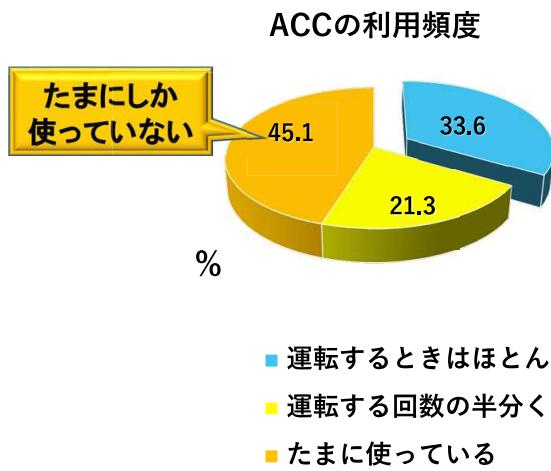
進路に物体が横から急に入ってきたら対処出来ない場合もある。

アダプティブ・クルーズ・コントロール (Adaptive Cruise Control system) に関する調査 by 日本自動車連盟 (JAF) (2014)

ACC搭載車を運転するドライバ302人



ACCを利用しているドライバ235人



ACCは高速道路や自動車専用道路での使用が前提
一般道路は、歩行者や軽車両が混在しているため危険因子增大

Data: Japan Automobile Federation

アダプティブ・クルーズ・コントロール(ACC)

高速道路で前走車がない時などは、車速を一定に保って走行。前走車がいる時には、その車と衝突しないように車間距離を一定に保って走行。

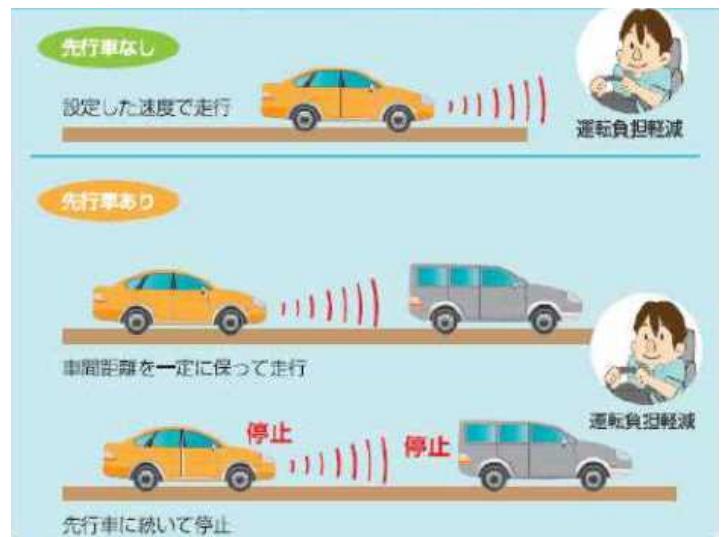
ACCの機能の限界

センサーの検知範囲外から他車が急に現れる
とスムースに対応出来ないことがある。

前走車が頻繁に入れ替わる状況では、機能し
ない場合がある。

車速が時速約30kmより低いと作動せず、加減
速を繰り返すと作動しなくなることがある。

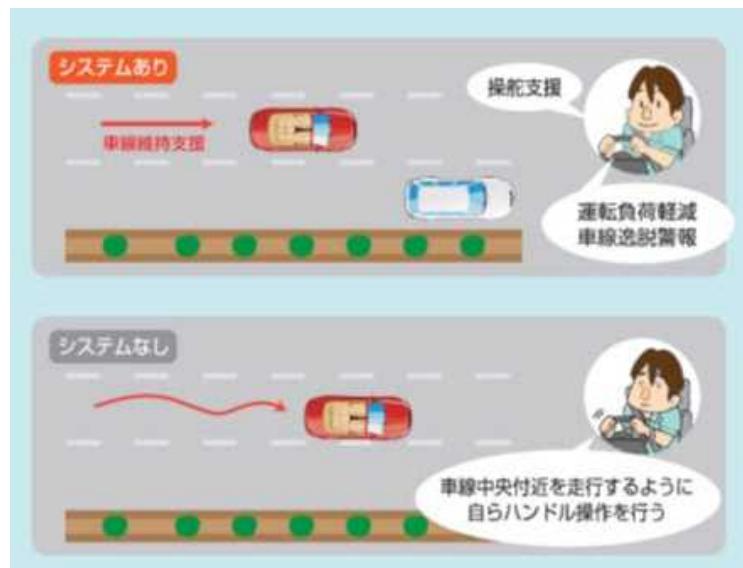
以上より、前走車が頻繁に入れ替わったり、加
減速を頻繁に行う頻度の高い一般道路では、
ACCによって逆に危険が増す可能性がある。



国交省ASV推進検討会パンフレットより

レーンキープアシストシステム (LKAS)

- 車両が車線に沿って走行するようハンドルの操作支援。
- 車線からはみ出しある時は、警告音と表示で知らせる。



国交省ASV推進検討会パンフレットより

機能の限界例

- ① 逆光や降雪など人間が認識し難い状況ではセンサーも認識が困難。



- ② 半径230m以上のカーブ、車速が65km/h未満か100km/hより大きい時には機能しないことがある。



9

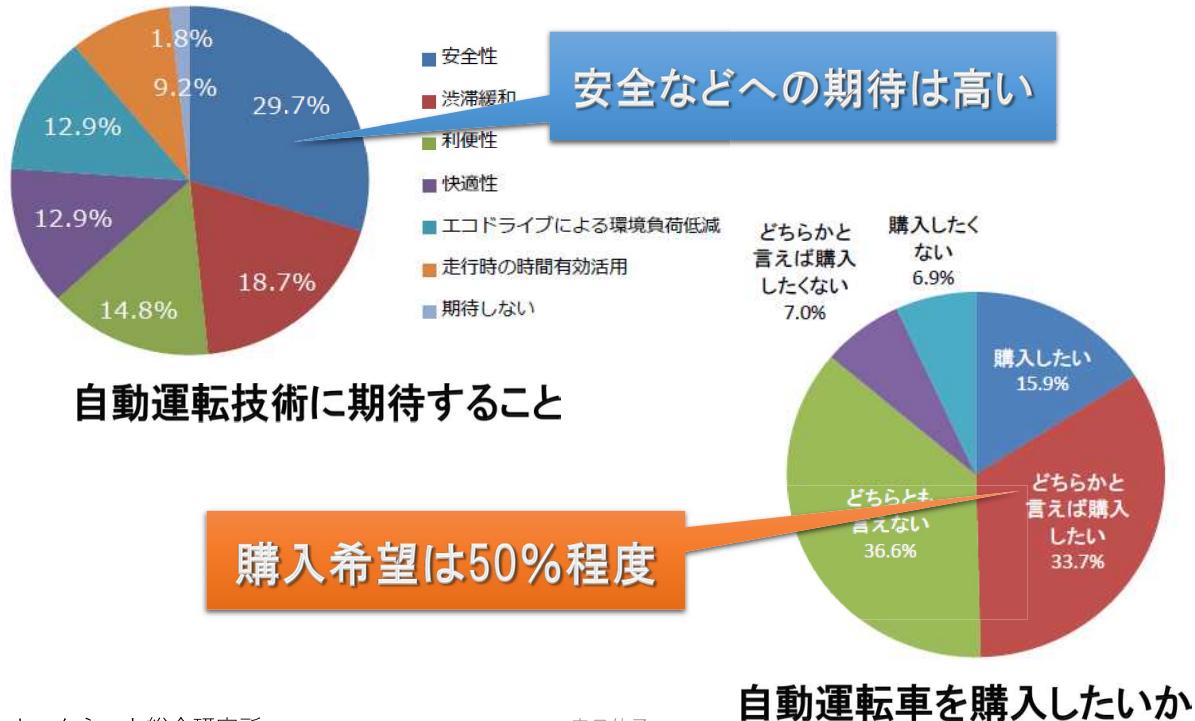


<HMIによる音声ガイダンス例>
LKASが作動出来ないカーブに接近しています。自立的な安全運転をお願いします。



対策：カーブ形状やLKAS機能の情報提供 = HMI

オークネット総合研究所『自動運転技術への期待とニーズ』

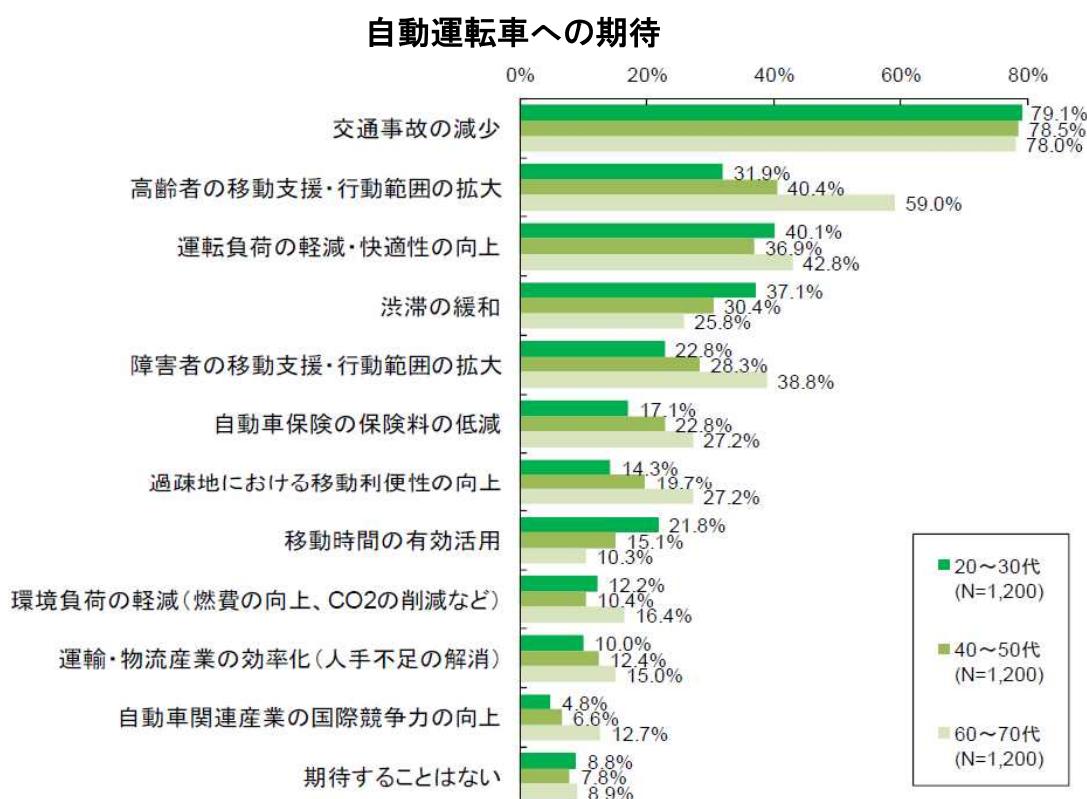


データ出典：オークネット総合研究所

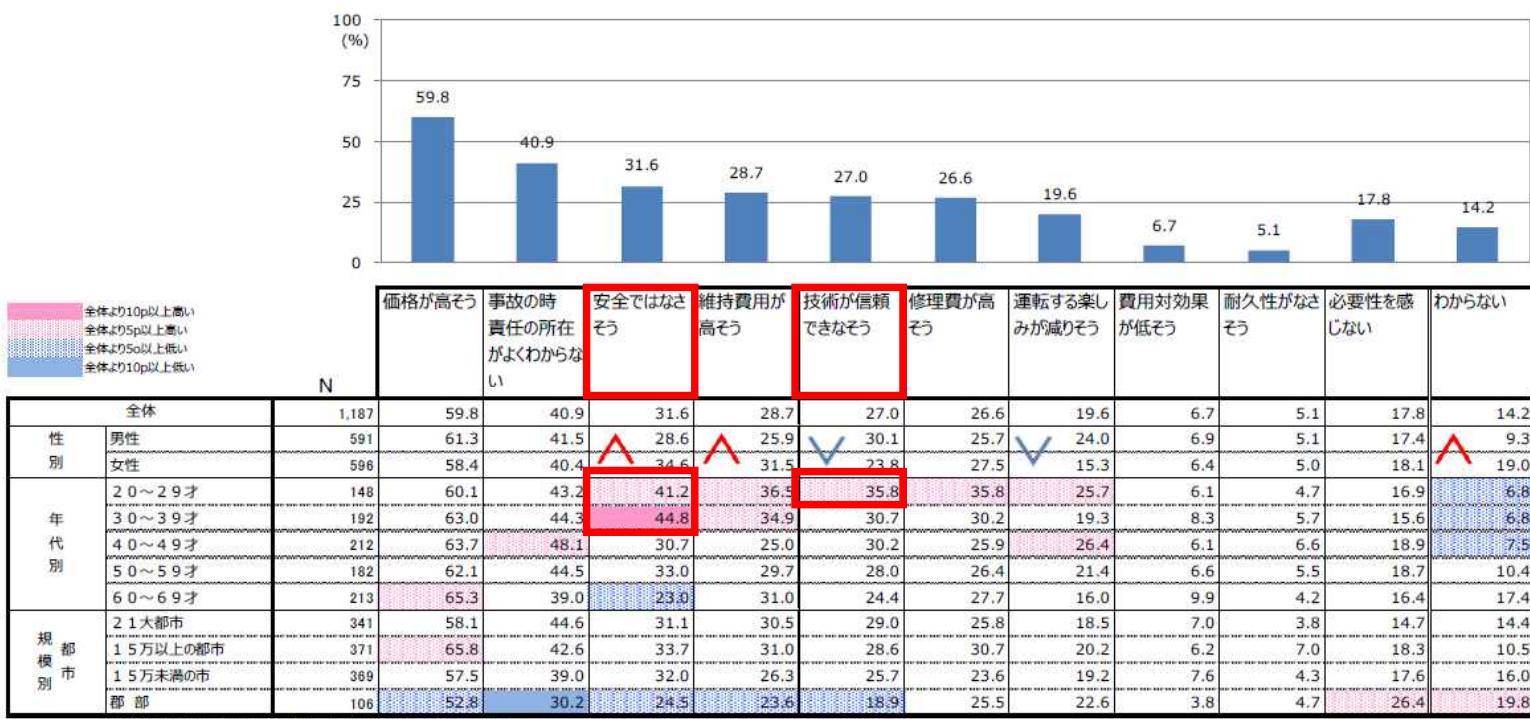
春日伸子

11

損保ホールディングス「自動運転車に関する意識調査」2017より



自動運転に関する懸念点についてあなたが感じることを、以下のなかあてはまるものをすべてお知らせください。(いくつでも)



※全体の1200sから無回答者を除いたサンプル数を100%としている

※10・70代は数表から除外

(%)

日本リサーチセンター「『自動運転』調査」2015より

米国、英国、豪州における自律走行車と自動運転車に関する世論調査

ミシガン大学 調査対象: 501人(米国), 527人(英国), 505人(豪州) 計 1,533人 (18歳~70歳:18歳~60歳で9割超)

<主な結果>

1. 大多数が自動運転技術に期待。
2. 一方で、多くの人が自動運転車に乗ることに懸念。
3. 女性は男性以上に懸念。

懸念を持つ理由

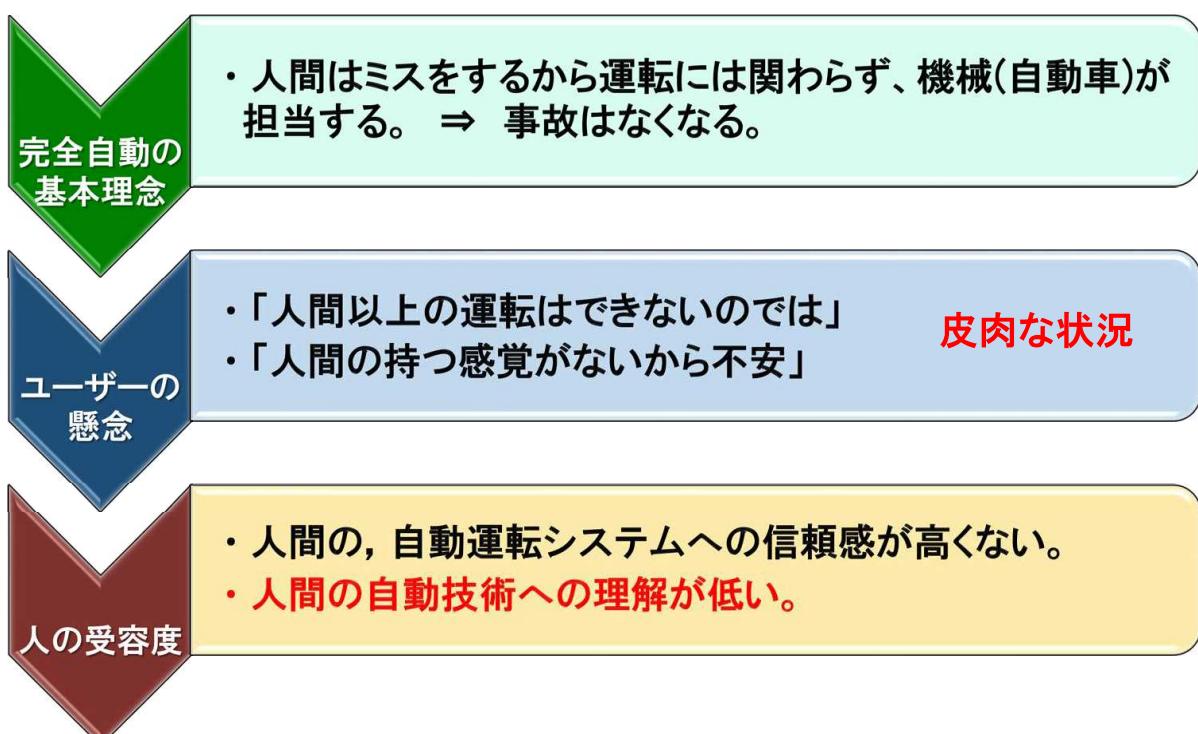
- ・適切に作動しなかったり、間違った判断をすることがあるのでは。
- ・自動運転ではない車両、人、自転車との関わりが不安。
- ・不測の事態に対応できないのでは。
- ・人間のドライバーと同等の運転はできないのでは。
- ・ハッキングや、保険の問題

ある自動運転車の事故に関してのWeb上のコメント

- * 過失はなくとも、**とっさの出来事には対応できないってこと**でしょ。
ちょっとこわいな。
- * そんなに頻繁に追突されるってことは、減速や加速、発進のタイミングが、
人が運転するのと微妙に違うってことだよ。
- * 安全運転であっても「**周囲をイラつかせる運転**」ってあるでしょ。
これは十分、事故原因の一因になるよ。
- * ヒューマンエラーではなく、**人と機械の運転に何か違いがあるのでは？**
- * 運転って**気配というか第六感**みたいなものも時には必要という場合もあるから
それがないと事故に巻き込まれる可能性って高まると思う。
- * 誰が見ても行ってしまうタイミングなのに信号で無理に止まるからだと思う。

春日伸予

15



システムに人を従わせる。
人間が合わせることを前提。



人の反応や行動は期待と異なる
可能性大。



システムが効果的に機能しない。

人を理解し、人を中心と考えた
技術・システムの開発。



人が適正に使用できるよう
誘導・手助け。



システムの効果的な機能と普及
⇒ 安全で快適な(交通)社会。

心理的要因を考慮した誘導

例) 景色のいい場所での事故多発

直接原因： 脇見や注意散漫

通常対策： 脇見注意標識 … 効果不十分
見たい気持ちを抑えるには不十分

心理面を考慮した対策

車を止めて景色を見れる場所の提供
& その場所の情報の事前提供

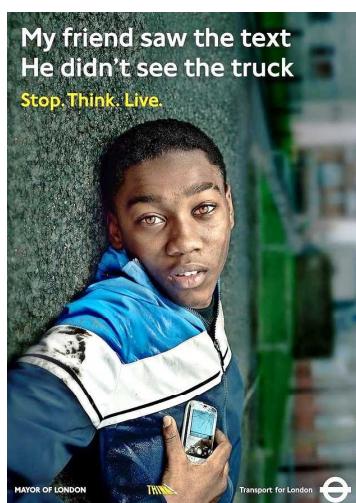
「あそこまで我慢すればいい景色が見られる。」
「あそこがあるから、今無理して見なくても大丈夫。」

ロンドンの若年歩行者に安全行動を促すポスター

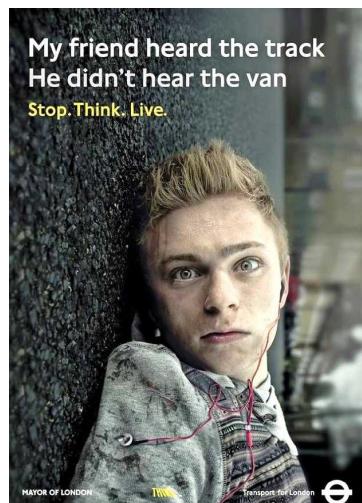
Transport for London

若年層の最も重要なものの調査 → 友情

→ 友情を意識したポスター … 心理的アプローチ



春日伸予

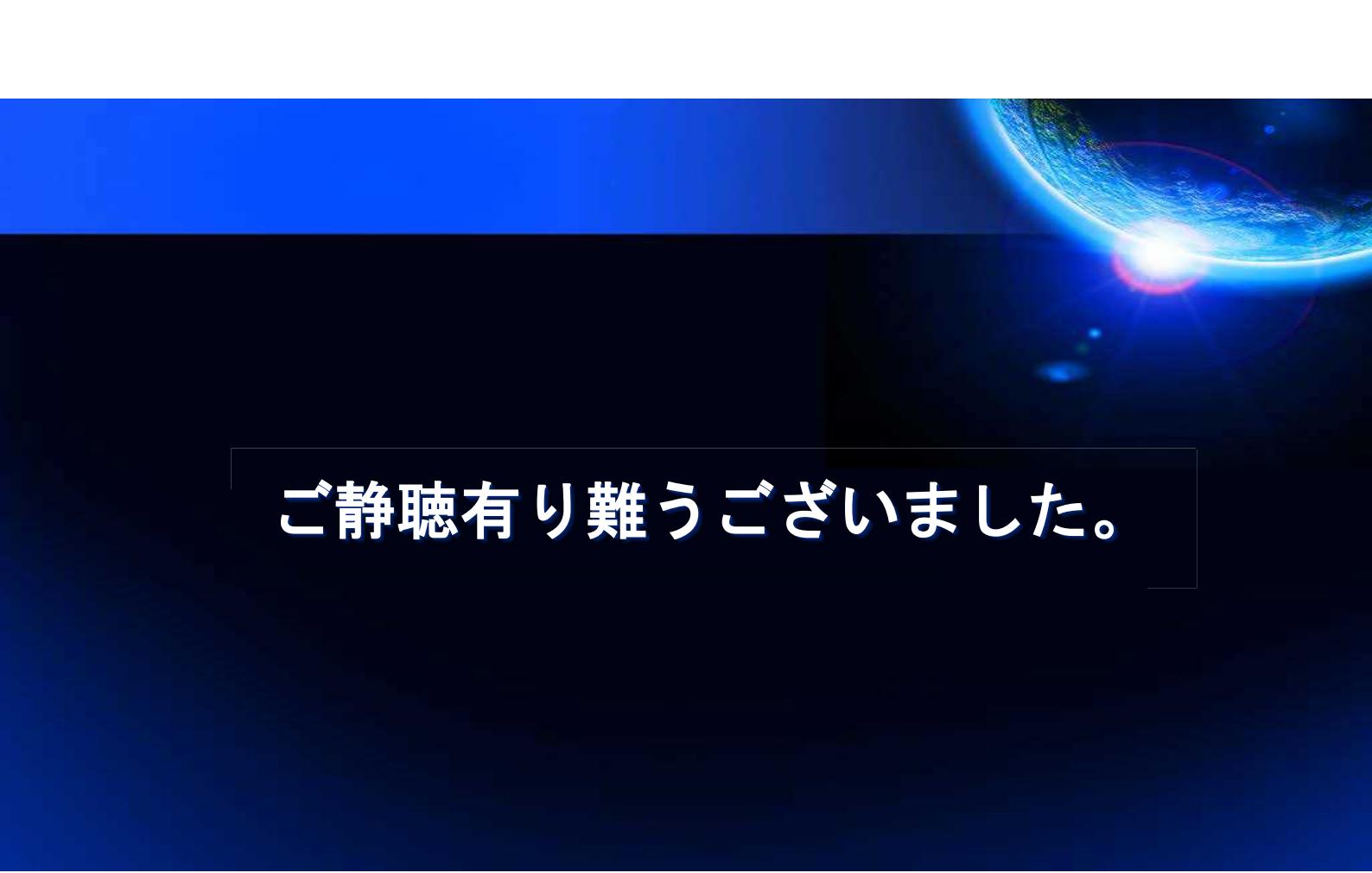


19

By TfL

安全・安心な自動運転のために

- ◆ 安心は人の心の中に生まれる。
人が技術を理解し使いこなす ⇒ 安心
 - ◆ 安全はシステムとユーザーの協力体制により生まれる。
人が技術を理解し使いこなす ⇒ 適正な利用と安全向上。
 - ◆ ドライバの理解促進： HMI等によるドライバへの情報提供・手助け。
- * 完全自動になつても人とシステムのコミュニケーションは重要。



ご静聴有り難うございました。