

先端科学技術研究科 修士論文要旨

所属研究室 (主指導教員)	ヒューマンロボティクス (和田 隆広 (教授))		
学籍番号	2311112	提出日	令和 7年 1月 21日
学生氏名	久下 柁		
論文題目	レベル3自動運転車の運転引き継ぎ時における周辺車両を巻き込む事故のリスクを低減するための外向けヒューマンマシンインタフェース (eHMI)		
要旨			
<p>レベル3自動運転車は、自動運転システムからドライバに対して運転引き継ぎ要請が発出される時、車両の振る舞いが不規則で不安定になることが知られている。これにより、レベル3自動運転車の周囲にいる他車両が、レベル3自動運転車が引き起こす事故に巻き込まれるリスクが高まると考えられる。本研究では、外向けヒューマンマシンインタフェース (eHMI) を介して運転引き継ぎ要請時における自動運転システムと運転引き継ぎの状態をが車両の外部に提示することで、周囲のドライバに対して事故リスクの回避を支援することを目的とする。</p> <p>ドライビングシミュレータを用いた実験を行い、質問紙を用いた主観評価と車間時間 (Time Headway) を用いた客観評価の両方で、提案した手法が周辺車両にレベル3自動運転車が引き起こす事故を回避を促す効果があることが確認された。</p>			