

中野研究室



全ての人に安全で快適なモビリティを

機械・生体系部門

大規模実験高度解析推進基盤、次世代モビリティ研究センター

工学系研究科 機械工学専攻

機械生体システム制御工学

学際情報学府 先端表現情報学コース

<http://www.knakanolab.iis.u-tokyo.ac.jp/>

自動車の運転支援および自動運転技術は急速に進化を遂げ、研究開発から社会実装への段階に進みつつある。ドライビングシミュレータなどの大型施設、実車走行も可能なITS実験フィールドを活用しながら、社会実装を目指した研究を行っている。柏ITS推進協議会が実施している柏の葉地区での自動運転バス（レベル2運用）の公道実証実験に積極的に関与し、レベル4自動運転サービスの実装を目指す経済産業省・国土交通省「RoAD to the L4」事業テーマ4、通称Cool4（Cooperative Level4 Automated Mobility Service）事業においてはリーダーとしての役割を果たしている。また、国立研究開発法人科学技術振興機構（JST）社会技術研究開発センター（RISTEX）が推進する「科学技術の倫理的・法制度的・社会的課題（ELSI）への包括的実践研究開発プログラム」を受託し、市民との対話を目的にしたワークショップを開催するなど、実践的な研究活動を推進している。柏キャンパスで行っている主な研究テーマは以下の通りである。

協調型レベル4自動運転モビリティサービスの実現への取り組み

Activities to Realize Level 4 Cooperated Automated Mobility Service

インフラ協調型運転支援用ヒューマン・マシーン・インターフェイスの評価

Evaluation of Human Machine Interface for Vehicle - infrastructure Cooperative Driver Assistance

ELSIを踏まえた自動運転技術の現場に即した社会実装手法の構築

Building the Method for Social Implementation of Automated Driving Technology Complying with Actual State Based on ELSI

携帯電話回線を利用した鉄道車両と自動車の統合型交通制御システム

Unified Traffic Control System for Railway and Road Vehicles Using Mobile Phone Line

自動運転バスの操舵制御設計

Steering Controller Design of Automated Driving Bus

大型トラックのドライビングシミュレータ実験

Driving Simulator Experiment for a Heavy Truck

