

第 11 章

終論

本書は筆者らの研究室で実施してきた研究をまとめたものであり，その代表的な個別課題を第 4 章から第 10 章まで記述してきた．本章では，将来的な運転支援の一つの姿として考えている「個別適合運転支援システム」の概要を記述するとともに，国家レベルで行われている大規模プロジェクトを紹介する．

11.1 個別適合型運転支援システム

カー・ロボティクスを目指す姿の一つは，人間の運転と協調して事故を未然に防ぐ安全運転支援システムである．安全運転支援システムを設計する場合，支援装置の情報提示，ブザーや音声による警告，さらに操作介入のタイミングやその度合いをどの程度にすれば，ドライバの運転行動と干渉しないかとかが重要となっている．従来の運転支援システムの設計では，ドライバの平均的運転特性を実験的に求めて，システムを一律に設計することが多かった．ドライバの運転特性が個人個人によって異なるといった個人差の問題を考慮したり，刻々変化するドライバの運転意図や運転状態といった個人内差といった問題を考慮することができれば，違和感や不信感を取り除くことができようし，人間と機械との協調関係がより密接となり，快適で安全な走行を提供することができるのではないかと考えられる．そのためには，時々刻々変化する環境や人間行動の長時間の常時センシングによ