

研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： パーソナルモビリティのための自動運転技術の開発

2. 個人研究者名

中川 智皓（大阪公立大学大学院工学研究科 准教授）

3. 事後評価結果

パーソナルモビリティ・ビークル (PMV) の自動運転の適用にあたっては、PMV の車両力学に加え、操縦者のダイナミクスを考慮した制御が重要であり、人間の操縦（意図あり）／乗車（意図なし）の違いを解明するために、運転主体が人間側、システム側の 2 つの自動運転レベルに分けて、自動運転制御する手法の開発を目指した。

結果として、手動操縦（意図あり）、自動操縦（意図なし）における操縦者の姿勢安定化戦略の差異を明らかにし、自動運転時に操縦者の安定性が低下する現象を改善する新たな制御方法を提案した。

この成果は、PMV の自動運転について、搭乗者の重心モデルの側面から、走行手法を提案できている点が評価できる。また、PMV は実用的にも注目すべき車両であり、本研究が本格的普及に向けた基礎的な知見を提供できると感じた。

今後は、本手法が実際の車両に採用される際の安全性についてより詳しい考察をしてほしい。