

# 自動運転は、人と車が協調することにより安全な走行を実現します。

## ヒューマンファクター HMI 課題B、課題C

### 課題Bに関する検証



自動運転におけるドライバー状態の評価と、自動運転から手動運転への切り替え後のドライバー運転行動の検討

#### 2017年実証実験

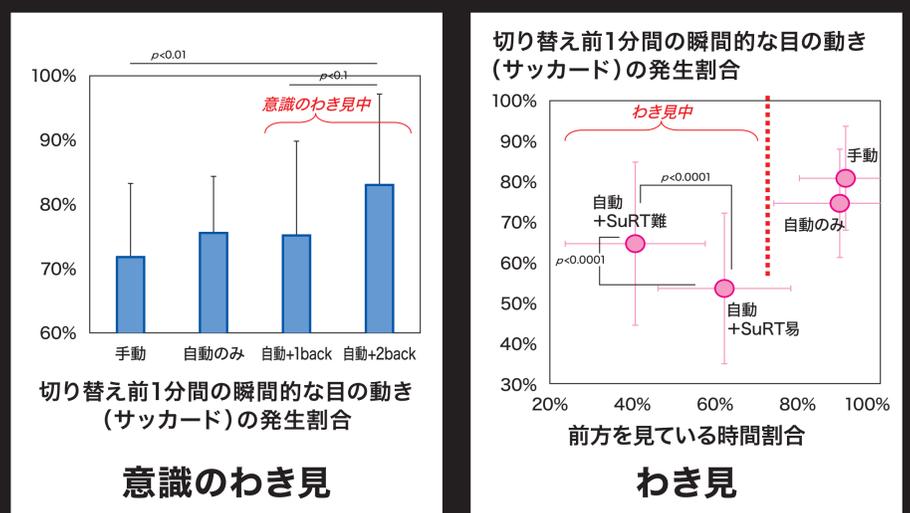
自動走行機能を有する実験車両を使って、自動運転から手動運転の切り替え前のドライバー状態（わき見／意識のわき見）と切り替え後の運転行動を計測



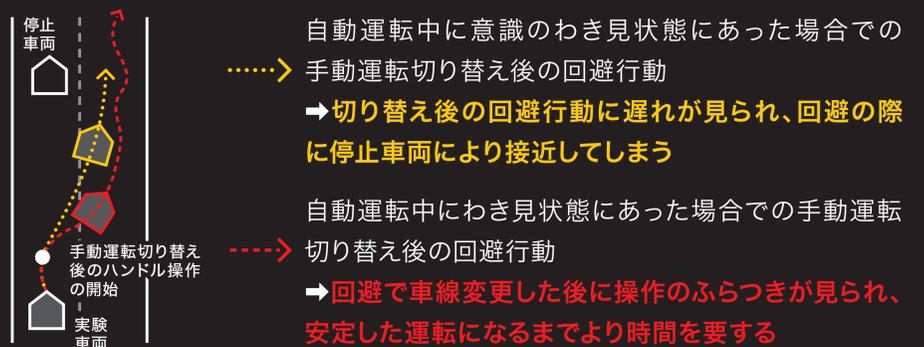
**わき見とは：**自動運転中に、ドライバーが前方の走行風景を見ていなくて、前方以外の風景や車内を見ている状態

**意識のわき見とは：**自動運転中に、ドライバーは前方の走行風景を見ている（視線がそこにある）が、その走行風景での運転とは関係のないことを考えている状態

#### ドライバー準備状態の評価指標



#### 切り替え後の運転行動の特徴



### 課題Cに関する検証



#### ドライバー・歩行者間コミュニケーション実験

##### 目的

ドライバー・歩行者間コミュニケーションが発生する典型的な道路環境・交通状況を対象に、自動運転車・歩行者間コミュニケーション手法のための減速挙動と外向けHMIの要件や指針を策定する。

##### 減速挙動と外向けHMIの組み合わせによる意図・状態の伝達



意図・状態の伝達：  
意図（停止、譲り）、状態（自動走行）等  
（伝達の確実性を考慮してテキストによるメッセージ表示で代用）

##### 結果

譲られたかどうかの歩行者判断の結果（反应用スイッチ押下）

