

# NEXT プログラム成果報告

第七期・前期 プログラム期間：2017年4月1日～2017年9月30日

## 「リアクロストラフィックアラートの見逃しを防止する改善方法の検討および評価」

コンチネンタル・オートモーティブ（株） J Drive 林 寛之

### 1. 背景

リアクロストラフィックアラート（RCTA）は、駐車場から出庫するために車を後退させる際、自車両の方へ接近する車やバイクが自車両へ接近していることをセンサーによって検知し、警告音やインジケータなどによってその存在をドライバーに伝える機能である。

この機能には解決されていない課題がある。駐車場通路の両側から対象物が接近している場合に、警告音だけでは両側から対象物が接近していることをドライバーへ伝えることができず、どちらか片方の対象物の接近を見逃してしまう可能性があり、事故につながる恐れがある。

### 2. 目的

対象物が両側から接近していても、それぞれを見逃すことなく確実に認知することができる警告方法を検討し、その有効性をドライビングシミュレータによる被験者実験によって確認する。

### 3. 方法

多くの情報のなかに埋もれて、ドライバーが見逃してしまう情報を「ドライバー死角」とする。ドライバー死角を減らすためには、ドライバーへ提供される不必要な情報を減らし、重要な情報のみをドライバーへ提供することが必要である。

RCTAにおいては、ドライバーの視線計測により、ドライバーが対象物を認知しているかどうかを判別する。そして認知していない対象物に対してのみ警告することで、ドライバーへの情報量を減らし、重要な情報が「ドライバー死角」となることを防止する。この警告方法をドライビングシミュレータ実験によって評価し、その有効性を判断する。

### 4. 結果

ドライビングシミュレータを用いた被験者実験により、RCTAにおいてドライバーが両側から接近する対象物を見逃すことなく認知するための、警告方法の改善について検討および評価を行うことができた。また「ドライバー死角」の存在について今回の実験によって明らかにすることができた。今回の実験結果はRCTAのみならず、自動運転のHMIを含むすべてのHMIに対しても応用できるはずである。