



# 中野（公）研究室

## [モビリティにおける計測と制御]



Japanese Lab Page

生産技術研究所 次世代モビリティ研究センター

Advanced Mobility Research Center



English Lab Page

機械生体システム制御工学

機械工学専攻, 学際情報学専攻

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

自動車の自動運転技術への注目が高まる中で、ドライバの機能拡張を目指し、協調制御、ヒューマン・マシン・インターフェース、高度センシングなどの、人間を指向したモビリティ工学の研究を行っています。主な研究テーマは以下の通りです。

シェアード・コントロールの性能評価

Evaluation of Performance of Shared Control

シェアードコントロールのドライバモデル

Driver Model for Shared Control

力覚インターフェースによるドライバの眠気推定

Estimation of Drowsiness of Drivers with Haptic Interface

先進運転支援システム(ADAS)用インターフェースの評価

Evaluation of Interface for Advanced Driver-Assistance Systems

表面筋電位による操舵制御

Steering Control Using sEMG

車内交通信号が運転行動に与える影響

Effect of In-Vehicle Traffic Signal on Driving Behavior

自動運転バス実証実験への協力

Cooperation for Pilot Test of Automated Driving Bus

自動運転車両の環境監視用センサ故障を想定した縮退運転システム

Dynamic Driving Task Fallback System for an Automated Vehicle Encountering Sensor Failure in Monitoring Driving Environment

回転しているタイヤでのエネルギー・ハーベスティング

Energy Harvesting in Rotating Tires

車上で計測した加速度を用いた鉄道車両の滑走検知

Slip Detection of a Railway Vehicle from Acceleration Measured Onboard

PQ輪軸測定値からのレール・車輪間の状態推定

Estimation of Condition Between Rail and Wheel from Measured Values of a PQ Wheel

能動的な遮音制御

Active Control of Sound Transmission

