

2025年1月22日

UTmobI フォーラム開催のご案内



主催：東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構

共催：一般財団法人 日本自動車研究所、国立研究開発法人 産業技術総合研究所

東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構（UTmobI）は、学内の8部局が連携し、自動運転を中心とした革新的なモビリティ研究を行う研究組織です。柏キャンパスを主なフィールドとして活動し、イノベーションのデザイン・ビッグデータ解析・ヒューマンインタフェース(HMI)の基礎研究を推進し、学の連携・融合によるモビリティ・イノベーションに資する知の体系化と地域社会実装を推進しています。

今年度のフォーラムでは、UTmobI が連携協定を結ぶ日本自動車研究所と産業技術総合研究所とコラボレーションを行い、自動運転やデータ連携などの最新の技術を活用した、都市と人が協奏するスマートモビリティの実現を目指す研究活動を紹介します。

年初でご多忙中とは存じますが、企業・地方公共団体・公設試験研究機関・大学・産業支援機関等の幅広い方々に、奮ってご参加いただきますようご案内申し上げます。

日時	2025年1月22日(水) 【現地受付開始】9:30～ 【フォーラム】10:00～17:10
場所	オンサイトとオンラインのハイブリッド開催 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト 1階多目的ホール 〒277-0871 千葉県柏市若柴 178 番地 4 https://www.satellite.u-tokyo.ac.jp/accessmap/
定員	オンサイト(50名程度)、オンライン(定員なし) オンサイトでの参加希望者が多い場合は、抽選とさせていただきます
参加費	無料
資料代	無料 *資料については参加お申込みの方に追ってご連絡いたします
お申込み	参加ご希望の方は下記 Web ページ/右の QR コードからお申込みください 東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構 https://utmobi.u-tokyo.ac.jp/ ※参加申込締切:2025年1月15日(水)



プログラム

10:00～10:05	開講挨拶 年吉 洋 東京大学 生産技術研究所 所長
10:05～10:10	開講挨拶 鎌田 実 日本自動車研究所 代表理事 研究所長
10:10～10:50	須田 義大 東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構長・生産技術研究所 教授 「(仮)新たなモビリティ社会に向けたモビリティ・イノベーション」
現在、CASE や MaaS に加えて、ポストコロナやカーボンニュートラルを踏まえた新たなモビリティ社会に向けた、自動運転の実装など総合的な研究開発が求められている。文理融合による総合智での取り組みを試みている UTmobI の活動を中心に、モビリティ・イノベーションの動向について紹介する。	
10:50～11:30	北島 創 日本自動車研究所 自動走行研究部自動走行評価研究グループ長 「事故死者ゼロ・自由で便利なモビリティ社会実現に向けた JARI の取り組み ～自動運転の高度化に資する安全性評価手法とデジタル評価環境の開発～」
事故死者ゼロ・自由で便利なモビリティ社会の実現に向けて自動運転に対する期待は大きい。本講演では、自動運転に不合理なリスクがないことを確認するシナリオベースの安全性評価手法・手段とマルチエージェント交通流シミュレーションを用いて自動運転の高度化を加速する評価環境に関する JARI の取り組みを紹介する。	

11:30~13:30	～ 昼休み ～ 自動運転バスの試乗（オンサイト参加者限定）
13:30~14:10	橋本 尚久 産業技術総合研究所 デジタルアーキテクチャ研究センター モビリティサービス研究チーム長 「自動運転に関する取り組み紹介-車内乗客安全や車外 HMI の検討について」
自動運転の実証が各地で行われ始めており、安全走行における技術の向上が益々進んでいる。一方、自動運転システムにおいて期待されているメリットの1つがドライバ不足の解消であるが、ドライバが存在しない状態において、どのような影響があるかについて、車内・車外の立場から取り組みを紹介する	
14:10~14:50	伊藤 昌毅 東京大学 大学院情報理工学系研究科 附属ソーシャルICT研究センター 准教授 「交通データ分析が導く熊本の交通イノベーション」
2021年より NICT Beyond 5G 研究開発の一環として進めてきた「行動変容と交通インフラの動的制御によるスマートな都市交通基盤技術の研究開発」プロジェクトでは、熊本都市圏を実証フィールドとして地域の交通課題の解決を目指してきた。熊本は長らく渋滞が政令指定都市でワーストだといわれており、TSMC の半導体工場の進出などに伴い、更に深刻な社会問題となっている。本プロジェクトで進めた、交通データ分析に基づいた実践的な交通課題解決への提案と、社会実装の現状について紹介する。	
14:50~15:30	谷川 浩 日本自動車研究所 新モビリティ研究部 研究主幹 「自動運転に必要な安全性を如何に確保するか ～L4 社会実装における安全設計・評価の主要課題と JARI の取り組み～」
全国各地で自動運転移動サービス実用化が検討されている。技術課題も多々あるが、安全性については「How safe is safe enough? (どこまで安全ならば十分か?)」、交通法規を守らない周辺の交通参加者にどこまで対応するべきか? について線引きが求められ、「社会受容性」の課題とも言える。本講演では、具体的な課題や取り組みの一部を紹介し、今後の展望について考察する。	
15:30~15:40	休憩
15:40~16:20	佐藤 稔久 産業技術総合研究所 情報・人間工学領域連携推進室長 「移動と Well-being の関係性とこれらへの影響要因」
日本全国2万人規模の Web アンケート調査を実施し、移動の頻度・範囲、移動の能力、そして Well-being の関係性を調査した。また、移動や Well-being にどのような社会・心理特性が影響を及ぼすのかを検討した。このような取り組みでヒトの生活・移動特性を明らかにすることは、新しい移動サービスに対する受容性の向上のために重要といえる。	
16:20~17:00	Ehsan Javanmardi 東京大学 大学院情報理工学系研究科 特任助教 「自動運転における V2X 協調認識:最新の進展と課題」
レベル 4 自動運転の実現に向けて、接続性と協調性を活用したアプローチが注目されている。V2X 技術の活用により、安全性と信頼性の向上が期待されている。本講演では、V2X 技術を中心に、これまでの研究成果、課題、そして今後の展望について詳しく解説する。	
17:00~17:10	閉講挨拶



ITS R&R 実験フィールド



非接触給電装置



協調型システム路側機



自動運転バス

アクセス

- 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト
1階多目的ホール

駐輪場、駐車場はありません。
近隣の施設の駐車場等をご利用ください。

