



名古屋COI活動概要

モビリティ部門

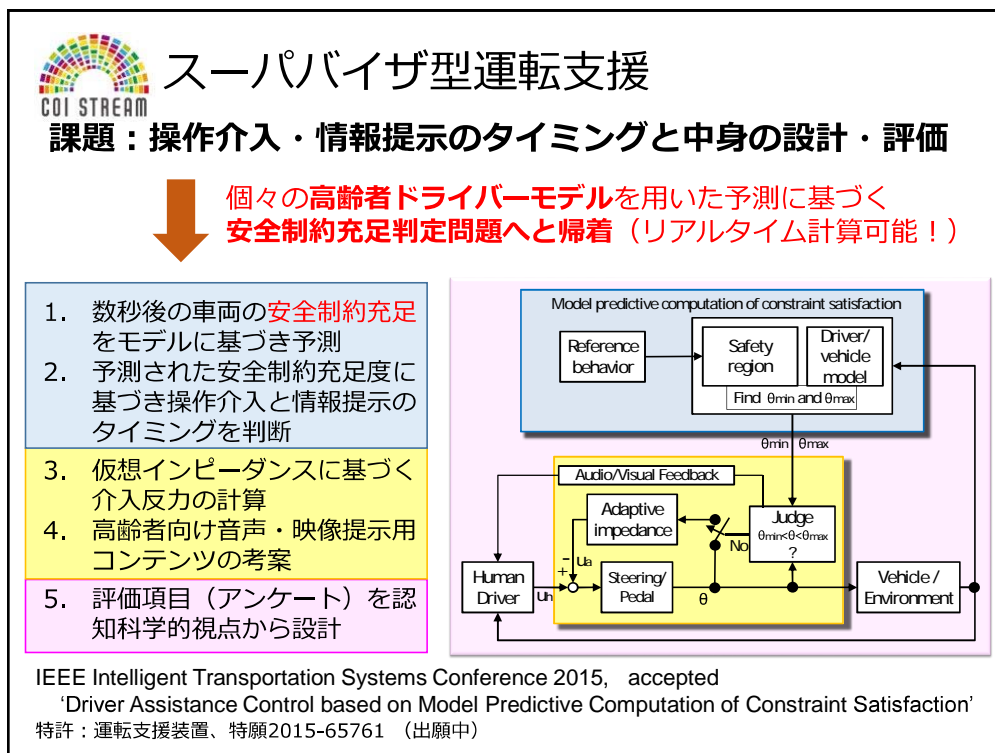
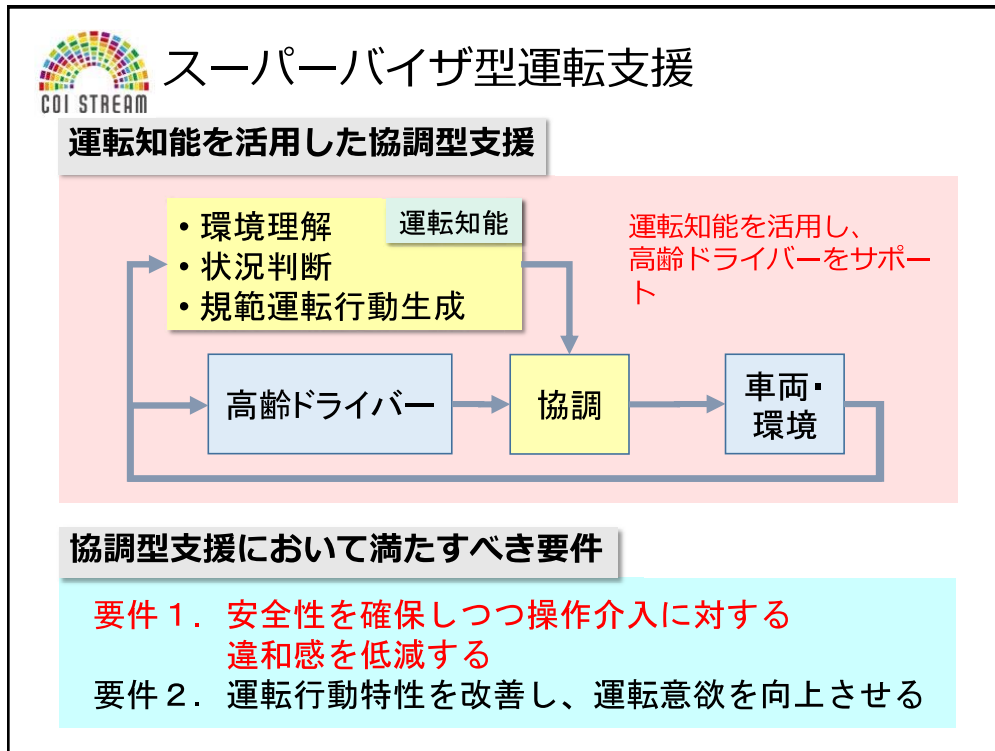
- スーパーバイザ型運転支援（知能化モビリティG）
- 交通ダイナミックマップ（交通・情報システムG）
- 中山間地域におけるモデルコミュニティ（実証研究）



スーパーバイザ型運転支援

研究責任者 鈴木達也

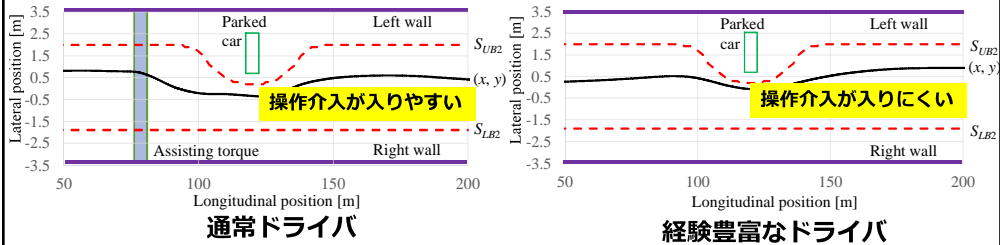




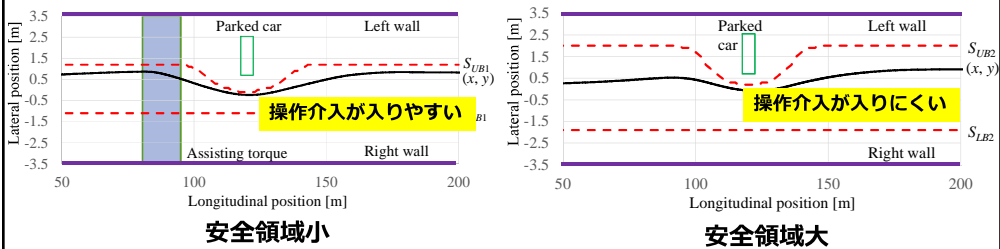


スーパーバイザ型運転支援

操作介入タイミングの計算例（異なるドライバーに対する計算例）



操作介入タイミングの計算例（異なる安全領域に対する計算例）



交通ダイナミックマップ

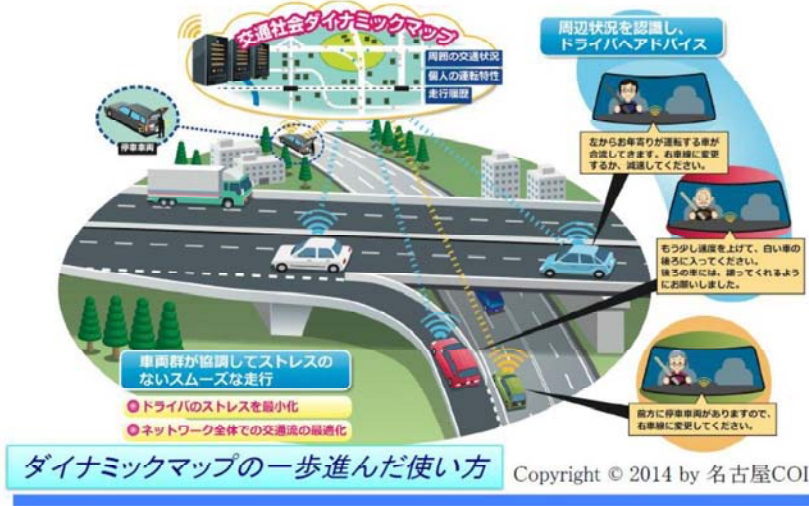
研究責任者：高田広章





交通ダイナミックマップ

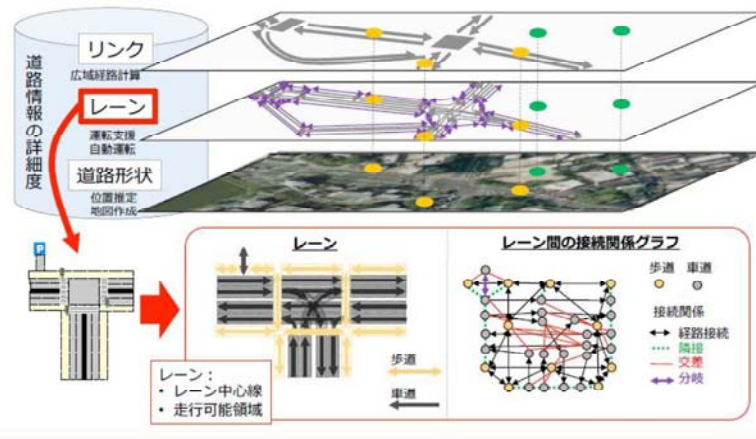
ストレスフリー交通マネジメントの例(協調型運転支援)



交通ダイナミックマップ

レーンレベル道路地図フォーマットの策定

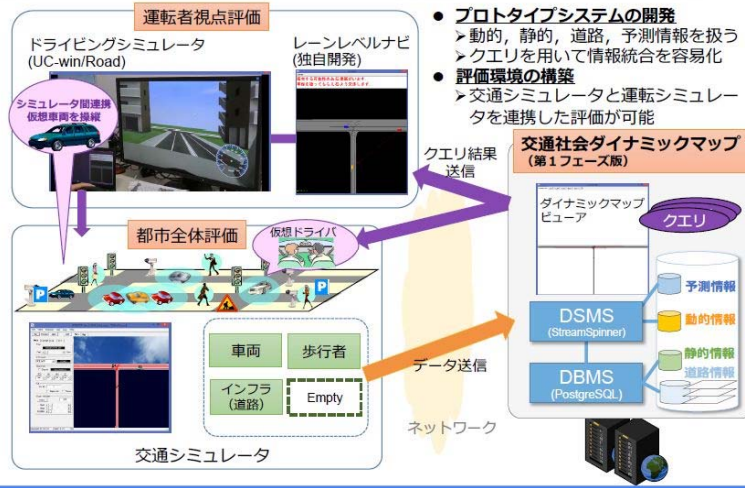
▶ アプリケーションに応じた三つの粒度の道路地図を定義





交通ダイナミックマップ

交通社会ダイナミックマップのプロトタイプ開発



中山間地域におけるモビリティ活用型モデルコミュニティの構築

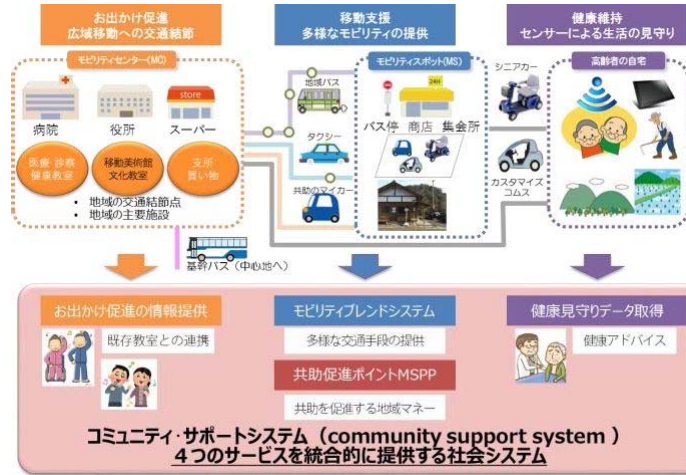
研究責任者 森川高行





目標と実現イメージ

中山間地域での持続可能なコミュニティを構築するため、
共助の精神、運転・移動支援技術、ICTを活用して、
高齢者に多様なモビリティと生き活きたした生活を提供する



あすけあいカーの需給マッチング

「あすけあいカー」※とはどんな取組み？



※住民が同士が支えあい、高齢者の移動を助ける仕組みです。
マイカーに高齢者を同乗させてくれる方を今後募集します。

- 1 同乗のお願いを登録
- ↓
- 2 お願いの確認・同乗の承認を登録
- ↓
- 3 乗車予約が成立
- ↓
- 4 出発地にお迎えに行く
- ↓
- 5 目的地に到着