のびのびと生活を せん」と言う。

まで、ずっと京都から離れて京都大学の大学院を卒業す 博士号を取得しア 稲垣教授は京都の生まれで、敏之工学博士である。 研究科長であり メリカのヒ

大学院でシステム情報工学し提言し続けるのが、筑波 筑波大

による地域の過疎化に対し 動運転は過疎地域の高齢者の また障害を持つ ることにつながるだろ 1の大都市集 人たちに、

たとえば日本がこれから迎え

生活の自立を促す る高齢化社会と人口

クルマ 人の自立に

献するのである。 で人と機械の関係を深く研制一夕にはいかない。そのはいえ、クルマの自律はそ

て学ぶ」という意識もあったと学生のころから「大学院へ行っいう動機は素直だ。同時に、中 学を希望した。「電気は見えならと工学部の機械工学科への進ートメーションをやりたい」か 校卒業の際、担任の先生に「オ は数学や化学が得意だった。 見える機械をやる」と

ろに習ったバイオリンを手に、大学1年のときは子どものこ

させるだけではだめではない

没頭した。だが、

なかった私が、 を上げて笑う。 誘われて筑波大学に講師と ようになりました」と ずっと筑波大学で 人が変わったよ

然と勉強を再開した。

2年生から猛

同級に数学のできる学生が他

なかったのですが、なに三人いて、私がいた

勉強するう

ことに、『それでい

んだ』

ちに自分はこう考えると言っ

松は自動運転に賛成であり、

るところが大き

否両論が交錯する。その中で

できる、 の落ち着いた色でコンクリ雰囲気があります。建物も た研究室という概念が希薄で とは違う温かみがあります。 できる、人と人とのコミュニケろいろな専門分野の先生と話が まるでアメリカの大学のような 筑波大学は周囲に壁がなく ンパスに入ってしまうようなから歩いてきて知らぬ間にキ ションの面白さがあります」

システム工学に関心を持ち、

事故を起こさないようにす

と思いました」

るコメントはものすごく大事だ 信になりました。人から言わ 答えてもらえたことが大きな

払くクルマの恩恵が、

ればかりでなく、

」と自動車メーカーは言う目玉として「事故ゼロを目!

なぜならば、

自動運転の大き

大きいからだ。

好きで、読書好き、また勉強で、子どものころから模型作りがったいとうだ。 留学したヒューストン関わりはじめた。恩師 持ったきっ て帰国する と事故や故障との関係を研究しシステムに関わる要素の不具合

りする事故をなくせないでいる自動操縦をすでに実現している自動操縦をすでに実現しているむと自動車メーカーは言うが、 陸まで自動操縦で飛ぶ。 った。航空機は離陸のみパイロ持ったきっかけは航空機事故だ クルマの自動運転でも事故ゼ トが操縦を行う 以後、

自動運転に的を絞って関心を

学院時代はシステムの信頼性や 放発生の確率の評価などか 恩師の紹介で

航空機のトラブルは 必ず自動車でも起こる



自動化はパイロットの技量を低下させる?

- パッファローで、コンチネンタル航空 3407 便が墜落 (2009.02)
- スキボールで、トルコ航空 1951 便が墜落 (2009.02) ブラジル沖大西洋上で、エールフランス 447 便が墜落 (2009.06 サンフランシスコで、アシアナ航空 214 便が着陸失敗 (2013.07)



長距離路線担当のパイロットの年間飛行を800~900時間とすると、 パイロット自ら操縦するのは3時間程度

自動化はパイロットの技量を低下させるのではないか? エールフランス447便の墜落事故は高高度で 品がいた。イン・バスは、 飛行中にビトー管に水晶が詰まったことから対気速度に矛盾が生じてオートバイロットが外れた。その 後のパイロットの操作が不適切だったため機体は異常姿勢に陥り回復できないまま墜落したのだった



最終決定は人が行う

平成25年10月11日、一般社団法人 日本自動車研究所主催の 第13回JARI・ITSセミナーで稲垣敏之教授が登壇した。 約1時間の講演では物足りなく今回あらためて稲垣教授が 教鞭をとる筑波大学へ向かった。 インタビューは2時間半に及び講演会では 聞くことができなかった稲垣教授の赤裸々な思いや

文●御堀直嗣 写真●大西 靖

プライベートな話題まで存分に綴った

自動運転を研究する男

情熱の記憶

TOSHIYUKI INAGAKI

筑波大学大学院 システム情報工学研究科長 工学博士



車線逸脱防止システム

クルマが車線を逸脱しそうになると、警報と表示でドライバーに知らせ、 それと同時にステアリングを修正するトルクを発生する



(6.5) コンピュータはひとつの案を人間に提示すると同時に、その案を実行

衝突被害軽減ブレーキ

ドライバーが対応しないときは自動的にブレーキをかけて衝突速度を低減



第1段の動作・・・・ 弱いブレーキと音による警報

コンピュータはひとつの案を人間に提示. 人間が一定時間以内に 実行中止を指令しない限り、コンピュータはその案を実行

第2段の動作・・・強いブレーキとシートベルトの巻上げ

(6.5) コンピュータはひとつの案を人間に提示すると同時に、その案を実行



ムが限界

が運転操作をす

筑波大学のキャンパスは稲垣教授が言うようにアメリカの 風景を彷彿とさせる。豊かで美しい自然の中、稲垣教授と インタビュアーの御堀直嗣との語らいはいつまでも続いた。 稲垣教授の研究と発言は自動運転に大きな影響を与える

人に最終決定権を与えても有効でないケースがある

- コンピュータはひとつの家を人間に提示、人間が一定時間は内に実行中止を指令しる 振り、コンピュータはその変を実行。 コンピュータはひとつの変を人間に提示すると同時に、その案を実行 コンピュータがすべてを行い、何を実行したか人間に報告。
- コンピュータがすべてを決定・案行、人間に問われれば、何を実行したか人間に報告

ドライバへの情報提示すら有効とは限らない

- 衝突回避のためのステアリング
- 需要区差のためのステアリング

 ⇒ 接舵アシスト

 ⇒ 左右非対称のブレーキング

 ⇒ 割動力低下

 ⇒ 急ハンドルでも衝突が避けられないと判断

mp 方方対称の全制動に切り替え

車載の暗視カメラで補らえた前方映像を解析し、その中に参行者が映っている ことを検知したとき、参行者に枠をつけてディスプレイに表示する (注意機起)



(1) コンピュータの支援なしに、すべてを人間が決定・実行.

ーがネットサーフィンをしていが走っている最中に、ドライバところがレベル3ではクルマー えない状態 になります ことも考えられます。 か?、あるいは戻ってもらえすれば運転に戻ってもらえ 居眠りをして そこ

を帯びてくると話すのラクションが、いっる き、インターフェイスとイン 想的ではないかと言う。このの機能を使い分けできるのが た人と機械がやり のことに気付かないでいるかもきてしまうと、ドライバーはそ 片方の機能の設定を変更し 連航の責任やシステムを監視 タラクションも大切です」 も設定変更や機能停止などが 稲垣教授はレベル1 フェイスが欠かせません。 ベル3はド だけにコンピュ に直感的にわかる が状態にある場合に、いありませんが、シュ という懸念がある。 実行したかが、 ル2を実現できて ライ っそう重要性 ので 方の機能 -に安全 ある。 るイ

稲垣敏之 (いながき としゆき)

1952年3月29日生 まれ/京都府出身 血液:A型 ABBA (アバ) の全 アルバムを揃えるほ どの大ファン。アバ を聞くと胸がスカッ とするという。週末 は論文とレポート作



と、私は自動車メーカーに期待察の深さで一番を狙ってほしいではないでしょうか。世界で一番乗りを目指すのではなく、考察の深さで一番を狙ってほしいい。 で理屈を語れるようになってほしたかという哲学を、熱く言葉 進捗を注視していきたいと思うは稲垣教授の言葉を肝に銘じて しています。 れらの課題をどこまで検証した いものはわかるでしょしいのです。黙ってい 自動運転を世に出すとき、 自動運転の なぜ、この設計 実現に期待する私 よう―― 女なのかと いけ

いう疑問ら、『ヨー・のレベル』

自動運転の分類と定義

レベル1(特定機能の自動化) - Function-specific automation 車両に搭載されているひとつ又は複数のシステムは、たがいに独立に 動作し、それぞれが車両制御に必要な機能のひとつ又は複数を担当。 安全運行の責任はドライバーが負う。

レベル2(複合機能の自動化) — Combined function automation 車両に搭載されている複数のシステムは、たがいに協調しながら車両 制御に必要な複数の機能を担当。安全運行の責任はドライバーが負う。

レベル3(半自動運転) — Limited self-driving automation 特定の交通環境下において、システムが車両制御と周辺監視を担当。 ドライバーには周辺監視の義務はない。システム機能限界の場合は、 システムの要請に基づき、ドライバーが車両制御を担当。

レベル4(完全自動運転) — Full self-driving automation 目的地までの全行程において、システムが車両制御と周辺監視を担当。

(NHTSA 2013)

人と機械が状況認識を共有できるように

機械の能力限界が分からないと・・・

ACC はなぜ

減速しないのだ?

減速してくれると

思っていたのに・・・

横から

割り込もうと

している車が

いるぞ.

ACC It

そろそろ減速

するかな

実は、ACC には

割り込み車は

見えていない



運転支援から自動運転へ



ドライバーに何をもたらす? ドライバーに何を求める?

何のための自動運転? 誰のための自動運転?



自動運転はまだレベル2に達していない

れ独立

して働くことは実現され

やレーンキーピングが、それぞブ・クルーズ・コントロール)

になりま

じた。

機械が賢くなり実はし

にあってもシステムが頑が賢くなり実はしんどい

の間にあるという見解だ。動化については、レベル・

7化については、レベル1と2稲垣教授は現在のクルマの自

ベル4:完全自動運転

たとえばACC (アダプテ

も分厚いマニュアなし勉強もしない。ギ を取得すれば、クルマのドライ 故が起こっているのです。に負えない状態になる新 起こるだろうと考えました」 ステムを解除 間に気付かせない 張って、異様な状況や辛 にトレーニングを受け 航空機のパ そのうえでクルマは航空機よ そしてこのことはクルマで っせると 状態になる新 訓練は受け ロッ たとたんに、) 新車を買って 、まま、 ルをまず読 - は一度免許 · は定期 人がシ

とで運転しないようにといべれ2となります。 ハンドル

れを実行可能になります」 注意を促されはするものの、

ベル2ではド

グが一体で働くようになると、そしてACCとレーンキーピン

ており、これがレベル1です。

れの機能が独立のロジックで設しかしながら、実際にはそれぞ

るのではな

ステムを監視する役目を担う。一が安全運行の責任を負い、

しゼロにはならない。そこが気事故率は下がっています。しかのは1機あるかどうかにまで、 実際にコクピットにイロットとも知りる 回の離陸のうち、 え、調べるうちに国内各社まくいかないとできない」 の確保には人と機械の関係が らいながら調査を続けた。 いまや航空機事故は10 事故を起こす に入らせても そこが気

全交通局) レベル0 ベベベルルル 3 2 1 クルマの自動運転についてはなければなりません」ルマの自動運転は設計してい が、 :自動化なり 複合機能 (米国運輸省道路安 特定機能の 次のよう 0

の手に負えない 事故が発生

(159)