

クルマの自律と人の自立

CARTO (156)

車線逸脱防止システム

クルマが車線を逸脱しようになると、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

(6) 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。

人に最終決定権を与えても有効でないケースがある

(6) 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。
(6.4) 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。
(6.3) 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。
(6.2) コンピュータがすべてを決定・実行。人間に問われれば、何を実行したか人間に報告。

ドライバー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
→ 機能アシスト
→ 左右非対称のブレーキ
→ 制動力低下
→ 急ハンドルでも衝突が避けられないと判断
→ 左右対称の全制動に切り替え

ナイトビュー

車載の格闘カメラで撮らえた前方映像を解析し、その中に歩行者が映っていることを検知したとき、歩行者に枠をつけてディスプレイに表示する（注意喚起）

(1) コンピュータの支援なしに、すべてを人間が決定・実行。



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

なレベル2ではないともいう。またレベル2を実現できていたとしても、もしドライバーが片方の機能の設定を変更したいと思ったとき、もう一方の機能も設定変更や機能停止などが起きてしまうと、ドライバーはすることに気付かないでいるかもしれないという懸念がある。「賢いだけにコンピュータがどう判断し実行したかが、ドライバーに直感的にわかるインターフェイスが欠かせません。また人と機械がやり取りするインタラクティブなシステムも大切です」

稲垣教授はレベル1〜4までの機能を使い分けできるのが理想的ではないかと言う。このとき、インターフェイスとインタラクティブが、いっそう重要性を帯びてくると話すのである。「レベル3はドライバーに安全運転の責任やシステムを監視する責任はありませんが、システムが限界状態にある場合に、ドライバーが運転操作をすることになります」

ところがレベル3ではクルマが走っている最中に、ドライバーがネットサーフィンをしていたり、居眠りをしていたりすることもある。そこからどうすれば運転に戻ってもらえるのか？、あるいは戻ってもらえない状態なのか？、ドライバーと機械のやり取りが不可欠になってきます」

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成に追われている！



そもそも、このレベル3のような機能が本当に必要なのかという疑問も、稲垣教授は呈する。「自動運転を世に出すとき、それらの課題をどこまで検証したのかというのを、消費者やユーザーに語りかけることが必要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と、私は自動車メーカーに期待しています。なぜ、この設計にしたかという哲学を、熱く言葉で理屈を語れるようになってほしいのです。黙っていても、いいものはわかるでしょう」という日本独特の文化ではないかと思っています」

自動運転の実現に期待する私は稲垣教授の言葉を肝に銘じて、進捗を注視していきたいと思う。

機械の能力限界が分らないと...

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

運転支援から自動運転へ

自動運転はドライバーに何をもちたらず？
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

「航空機に対する信頼と安全性の確保には人と機械の関係がうまくいかないとできない」と考え、調べるうちに国内各社のパイロットとも知り合いになり、実際にコックピットに入らせてもらいながら調査を続けた。

「いまや航空機事故は100万回の離陸のうち、事故を起こすのは1機あるかどうかにかまわず、事故率は下がっています。しかしゼロにはならない。そこが気になりました」

機械が賢くなり実はしんどい状況下にあってもシステムが頑張つて、異様な状況や辛さを人間に気付かせないまま、人がシステムを解除したとたんに、手に負えない状態になる新しい事故が起こっているのです。

そしてこのことはクルマでも起こるだろうと考えました」

そのうえでクルマは航空機よりもっと厳しい状況になると、稲垣教授は言う。

「航空機のパイロットは定期的にトレーニングを受けますが、クルマのドライバーは一度免許を取得すれば、訓練は受けなくても勉強もしない。新車を買っても分厚いマニュアルをまず読んでは走り回るということをしません。私もマニュアルなんか読みませんよ」

人の手に負えない新しい事故が発生

そこをよく意識したうえで、クルマの自動運転は設計していかねばなりません」

クルマの自動運転についてはMHTSA(米国運輸省道路安全交通局)が、次のような分類と定義を提言している。

- ・レベル0…自動化なし
- ・レベル1…特定機能の自動化
- ・レベル2…複合機能の自動化
- ・レベル3…半自動運転
- ・レベル4…完全自動運転

稲垣教授は現在のクルマの自動化については、レベル1と2の間にあるという見解だ。

「たとえばACC(アダプティブ・クルーズ・コントロール)やレーンキープングが、それぞれ独立して働くことは実現されており、これがレベル1です。そしてACCとレーンキープングが一体で働くようになると、レベル2となります。ハンドルを手放して運転しないようにと注意を促されるものの、それを実行可能になります」

ただしレベル2ではドライバーが安全運行の責任を負い、システムを監視する役目を担う。しかしながら、実際にはそれぞれの機能が独立のロジックで設計され、警告や警報を出すことを独自に行っているのではないかと、もしそうだとすれば完全