

## 安全で社会的な自動運転コンセプト開発

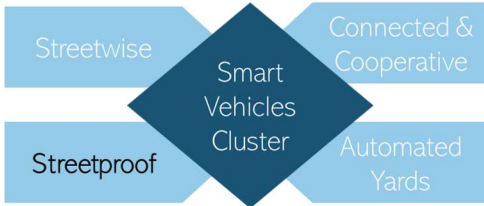
**TNO** innovation for life

### TNO トラフィック・アンド・トランスポート 統合車両安全

TNOは道路交通での死亡者と重傷者の数を減らすことに取り組んでいます。Connected and Cooperative Automated Mobility (CCAM) システムの展開を加速する技術を開発し、安全性の監視と評価のためのツールと革新的な方法論を提供します。TNOは現実の世界で運用上および機能上の安全性を最大化することにより、実装、展開、およびスケールアップで政府と業界をサポートします。これを行うため、私たちは3つの分野で技術を開発します。

- (セミ)クローズ環境での自動化
- 自動運転の安全性評価
- デジタル環境に置くCCAM

4つのプロダクト・マーケット関係



### StreetProof (ストリート・プルーフ)

自動運転車が人間の道路利用者と一緒に運転する方法の要件と、それに関連する実装およびテストの方法論を開発します。これをセーフ&ソーシャル・ドライビングと呼びます。以下の活動を通じて実現します。

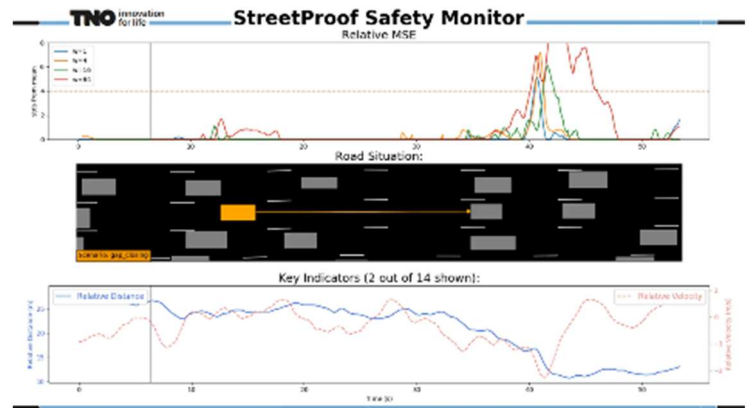
### 監視機器搭載 (インサービス・モニタ)

テストと評価の両方の目的で、自動運転機能を備えた配備済み車両の正しい動作を監視するためのアルゴリズムと方法。この概念は、現在のEDRを拡張して、**車両の状態、車両の運転行動、および交通行動**を含みます。CarLabsとStreetLiveシステムを使用して、この概念を検証および実証します。



### セーフ & ソーシャル・ドライビング

運転は技術によって媒介される社会活動です。従って、自動運転車は人間の道路利用者に受け入れられる運転スタイルを表示する必要があります。これをセーフ&ソーシャル・ドライビングと呼びます。これを実現するには、人間のような行動を実現するための設計ガイドラインが必要です。TNOでは、運転データのさまざまなソースからこれらのガイドラインを抽出し、それらを要件に変換するためのフレームワークを開発しています。



### ヒューマン・マシン・インタラクション

自動運転車が安全で快適な方法でドライバーと対話することをサポートする技術と知識を開発します。スマートモビリティ・リサーチセンターを使用して、ドライバの状態推定、状況認識、乗り物酔い、コンテキスト認識のモデルを開発します。次にそれらを使用して、さまざまなODDでの制御とドライバーの相互作用の安全な移行を保証するアルゴリズムを開発します。



### パートナーとしての TNO

TNOはコネクテッド自動運転、ヒューマンファクター、および安全性評価の専門知識を持つ独立した応用研究機構です。安全で社会的な自動運転の新しいコンセプトを開発し、交通安全性を高め、コネクテッド自動運転車の展開を加速します。