S10 学部学科横断研究プロジェクト「HAVRec」

工学部・電気学科・教授・道木　加絵
doki@aitech.ac.jp

キーワード　遠隔操縦付き自動運転車、分野横断研究、豊田市との連携

概要

HAVRecとは「AIT Project on **H**uman-Friendly **A**utonomous **V**ehicle with **Re**mote-**c**ontrol」の略で、豊田市から貸与頂いているコムスを使い、学部・学科の枠を超えて研究・教育等の様々な活動を行うプロジェクトである。現在の自動運転技術では非常に困難な「ラスト100ヤード（約90m）」の走破を目指し、共通テーマ「人に優しい遠隔操縦付き自動運転車」の元、改造したコムス（愛称：リモコムス）を使って様々な活動を行っている。

図1：リモコムス

図2：遠隔操縦実験の様子（瀬戸校地）

連携状況

工学部電気学科：道木加絵教授（遠隔操縦支援、プラットフォーム構築）
　　矢野良和准教授（車両周辺の360度画像構築）
工学部建築学科：中井孝之教授（車体デザイン）
情報科学部情報科学科：中條直哉教授（自動運転、ドライブシミュレータ）
　　塚田敏彦教授（人間とのインタラクション、情報提示）
　　松河剛司准教授（CG-XRを用いた環境情報構築）
　　内藤克浩准教授（無線ネットワーク）

セールスポイント・用途・展望

1．分野を超えた研究・教育の連携ができる。
2．操縦者・搭乗者・周囲の人間に対して安全な遠隔操縦つき自動運転が実現できる。
3．企業等との共同研究により，自動運転以外の実システムへの応用を行いたい。