

2022 年 1 月 26 日(水)

UTmobI フォーラム開催のご案内



主催：東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構

東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構（UTmobI）は、学内の8部局が連携し、自動運転を中心とした革新的なモビリティ研究を行う研究組織です。柏キャンパスを主なフィールドとして活動し、イノベーションのデザイン・ビッグデータ解析・ヒューマンインタフェース（HMI）の基礎研究を推進し、学の連携・融合によるモビリティ・イノベーションに資する知の体系化と地域社会実装を推進しています。

年初でご多忙中とは存じますが、企業・地方公共団体・公設試験研究機関・大学・産業支援機関等の幅広い方々に、奮ってご参加いただきますようご案内申し上げます。

日 時	2022 年 1 月 26 日(水) 【受付開始】9:30～【フォーラム】10:00～17:10
場 所	オンサイトとオンラインのハイブリッド開催 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト 1階多目的ホール 〒277-0871 千葉県柏市若柴178番地4 http://www.fc.u-tokyo.ac.jp/accessmap/
定 員	オンサイト(先着 25 名)、オンライン(定員なし)
参加費	無料
資料代	無料 * 資料については参加お申込みの方に追ってご連絡いたします。
お申込み	参加ご希望の方は下記 Web ページからお申込みください。 モビリティ・イノベーション連携研究機構ホームページ: http://www.its.iis.u-tokyo.ac.jp/utmobi ※参加申込締切:2022 年 1 月 21 日(金)

プログラム

10: 00～10: 10	開講挨拶
10: 10～10: 50	須田 義大 東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構長・生産技術研究所 教授 「新たなモビリティ社会に向けたモビリティ・イノベーション」
現在、CASE や MaaS に加えて、ポストコロナやカーボンニュートラルを踏まえた新たなモビリティ社会に向けた、自動運転の実装など総合的な研究開発が求められている。文理融合による総合智での取り組みを試みている UTmobI の活動を中心に、モビリティ・イノベーションの動向について紹介する。	
10: 50～11: 30	稗方 和夫 東京大学大学院新領域創成科学研究科 教授 「オンデマンド交通による持続可能なモビリティサービスの実現」
持続可能なモビリティを提供することは、地方自治体にとって重要な課題である。しかし、人口や高齢化率等の違いから交通需要のパターンは異なり、地域の特性に合わせたモビリティサービスを検討する必要があるという難しさがある。本講演では、事例を交えながら、従来型の公共交通サービスとオンデマンド交通サービスの組み合わせにより特性の異なる広範な地域を対象としたモビリティサービスを検討するアプローチを紹介する。	
11: 30～13: 30	～ 昼休み ～ 自動運転バスの試乗（オンサイトの 25 名限定）

13: 30～14: 10	後藤 元 東京大学大学院法学政治学研究科 教授 「自動運転と法的責任」
自動運転技術の開発と実用化の進展に伴い、自動運転システムのエラー等によって交通事故が生じた場合の法的責任のあり方に関心が集まっている。本講では、自動運転車が起こした事故によって歩行者が死亡した事案を念頭に、現行法の下での民事・刑事責任の成否を検討した上で、今後の課題がどこにあるかを指摘する。	
14: 10～14: 50	大口 敬 東京大学生産技術研究所 教授 「交通信号機はどこへ向かうのか？」
自動運転社会になったら、交差点に交通信号機は不要になるのだろうか？交通信号機は今後、どうなるのか？その基本機能を再考しつつ、今後の行方を論じる。	
14: 50～15: 30	加藤 真平 東京大学大学院情報理工学系研究科 准教授 「完全自動運転における危険と異常予測」
完全自動運転中の危険と異常を予測する技術、その予測能力を持続的に発展させるためのデータ収集・解析・配信の方法論について、理論と実践の両面から実用的課題に取り組んだ成果を交えて紹介する。	
15: 30～15: 40	休憩
15: 40～16: 20	深尾 隆則 東京大学大学院情報理工学系研究科 教授 「農業における自動運転と自動化技術」
自動車の自動運転のみならず、農業分野においてもトラクタや収穫機などの農業機械の圃場内の自動運転、運搬用トラックの農道での自動運転、また果実収穫ロボットなどの研究開発を進めており、その背景とこれからの農業の自動化技術について紹介する。	
16: 20～17: 00	藤井 秀樹 東京大学大学院工学系研究科 准教授 「新しいモビリティ社会のためのバーチャル交通社会実験」
さまざまな交通政策やモビリティ技術を社会実装する際、その効果やリスクの事前検討が重要であるのは言うまでもない。本講演では、交通流シミュレータの開発とそれを用いたバーチャル交通社会実験を通じて政策や技術の影響を定量的に評価した事例を紹介する。	
17: 00～17: 10	閉講挨拶



ITS R&R 実験フィールド



大型車用ドライビングシミュレータ



試験用交通信号機



自動運転バス

アクセス

- 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト
1階多目的ホール

駐輪場、駐車場はありません。
近隣の施設の駐車場等をご利用ください。

