

令和 2 年 6 月 30 日現在

機関番号：12102

研究種目：基盤研究(S)

研究期間：2015～2019

課題番号：15H05716

研究課題名（和文）人の認知・判断の特性と限界を考慮した自動走行システムと法制度の設計

研究課題名（英文）Design for Driving Automation and Legal Systems Conforming to Characteristic Features and Limitations of Cognition and/or Decision Making of Human Drivers

研究代表者

稲垣 敏之（INAGAKI, TOSHIYUKI）

筑波大学・システム情報系（副学長）・副学長

研究者番号：60134219

交付決定額（研究期間全体）：（直接経費） 154,520,000円

研究成果の概要（和文）：人にも機械にも能力限界があることを前提に、自動走行システムの基盤理論として、（1）車両挙動情報のみを用いての車両安全制御と運転者状態推定が同時実行可能な双対制御機構の開発、（2）機械から人への運転権限委譲の円滑化を図る権限共有機構の開発、（3）SAE-J3016の自動運転レベルの定義の不完全性の確率論的証明、（4）運転交代要請が発出された状況での事故に係る刑事責任の所在の考え方の提示、（5）最新の技術的研究成果の法整備への反映と法的判断の技術分野へのフィードバック、等を行った。

研究成果の学術的意義や社会的意義

上記（1）は、「ドライバーモニタリング」が不要であることの立証、（2）は権限委譲の実現における権限共有の効用の立証、（3）は様々な研究課題の提供、（4）は最新技術を踏まえた法理論の構築である等、本研究の学術的意義は多岐に渡る。また、自動運転は国を挙げて取り組んでいる課題であるため、内閣府、国交省、経産省、警察庁等の15を超える委員会において本研究での知見や成果を提供したが、自動運転車に関するガイドラインや基本設計書等に反映されたものもあり、社会的意義も小さくない。

研究成果の概要（英文）：Under the recognition that human and machine have own limitations, this project developed theories and methodologies for design of driving automation and legal systems. Some products of the project include: (1) dual control theoretic mechanism for vehicle safety assurance and the driver state estimation while driving with SAE second level of driving automation (LoDA 2), (2) authority sharing mechanism for smooth transfer of authority from the automation to the driver in LoDA 3, (3) probability theoretic proof that the list for LoDA in SAE J3016 is incomplete, (4) theory of criminal liability for accidents that occur while coping with situations in response to the system-initiated request to intervene, and (5) reflection of advanced technology to legislation and provision of associated feedback to engineers.

研究分野：社会・安全システム科学

キーワード：自動走行システム ヒューマンファクター 権限と責任 過失責任 レジリエンス

様式 C - 19、F - 19 - 1、Z - 19 (共通)

1. 研究開始当初の背景

自動運転の実用化研究が推進されているが、技術開発が先行し、自動運転はどのようなものであるべきか、また法制度はどのようなものであるべきか等は明らかになっていない。

2. 研究の目的

本研究は、人の認知・判断特性と限界を考慮した自動走行システムを設計する基盤理論を構築するとともに、自動運転の普及に向けた新しい法理論と法制度を提案する。

3. 研究の方法

ヒューマンファクター (HF)、エンジニアリングデザイン (ED)、権限と責任 (AR) の研究アスペクトを設け、各研究アスペクトの達成目標を次のように定めて研究を進める。

HF 研究アスペクト： 自動運転がもたらすヒューマンファクター課題の抽出と解決法の検討、自動運転のためのヒューマンマシンインタフェース (HMI) が満たすべき基本要件の明確化、想定外事象発生時のレジリエンス醸成プログラムの開発と評価

ED 研究アスペクト： 自動運転レベルの系統的発見、自動運転レベルに応じた権限共有・権限委譲機構の開発と評価、設計想定外事象下での安全制御機構の開発と評価

AR 研究アスペクト： 自動運転の現行法上の問題点抽出と法改正の必要性検討、自動運転における運転者過失とシステム欠陥の定義に関する新しい法理論の構築

4. 研究成果

HF 研究アスペクト

(1) 自動運転がもたらすヒューマンファクター課題である警戒心欠如、過信、不信等の検討を行った後、ドライビングシミュレータを用いた実験で、SAEによるレベル2の自動運転を行うシステムに対する信頼の形成と、それがもたらす覚醒水準及びアラートネスの低下を脳波の事象関連電位および主観的尺度で測定する方式を開発した。その結果、オートメーションサブライズを経験した群において、システムへの信頼の低下が見られるとともに、次の交差点走行における主観的覚醒度が高まる現象が観測された。アラートネスについては、従来から使われてきた聴覚プローブ法に加え、課題関連視覚プローブ法を用いての評価の可能性を示した。

(2) 自動走行システムと高度運転支援システムに対する理解の質を調べるべく、架空の自動車のカタログを提示して自動走行システムと高度運転支援システムの機能の限界を推定させるドライビングシミュレータ実験を行った結果、実験参加者にシステムの機能を過大評価する傾向が生じることが明らかになった。

(3) 想定外事象発生時において、道路交通システムのレジリエンスを維持するために必要となる自動走行システムのレジリエンス能力と運転者のレジリエンス能力を検討し、人間のレジリエンス能力を高めるためのゲーミングを使った研修を試行した。その結果、正解のないジレンマ状況を想定し、その時の判断をグループ討議するクロスロードゲームの有効性が明らかになった。

(4) 自動運転システム開発の基本として、道路交通状況に応じたレジリエントな運転行動を記述するモデル開発手法を検討した。まず、レジリエンスエンジニアリングで期待されている機能共鳴モデル FRAM (functional resonance analysis method) に状況認識の3つのレベルを組み込み、市街地実走行中の運転者挙動及び複数のリモコンカーによる実験走行を記述できるようにした。さらに、運転者と自動走行システムが直接的・間接的に道路交通状況により制御されることに留意しつつ、制御構造のモデル化手法である STAMP (system theoretic accident model and processes) / STPA (system theoretic process analysis) を使用することにより、道路交通状況に応じた自動運転が FRAM、STAMP / STPA によって記述可能であることを明らかにした。

(5) 運転者が自動車の運転席に着座した状態で SAE J3016 が定めている自動運転レベル2または3の任務にあたる場合のヒューマンマシンインタフェース (HMI) が満たすべき基本条件の検討を行い、それらを内閣府 SIP「自動走行システム」における HMI タスクフォース、国土交通省「先進安全自動車推進計画」の将来技術実用化分科会で策定中のラストマイル自動運転車両システム基本設計書と自動速度制御装基本設計書の HMI 該当部分に反映させた。

(6) 運転者が自動車に乗車しない状態で SAE J3016 の自動運転レベル4相当の自動走行を行うための方策として、遠隔地から通信技術を用いて自動走行車を監視制御する形態が提案され、様々な場所で公道実証実験が計画・実施されている。しかし、安全を確保しながら遠隔監視を行うためには細心の注意を払った HMI 設計が必要となる。このことから、警察庁「自動運転の実現に向けた調査検討委員会」、国土交通省「車両安全検討会」の自動運転公道実証 WG 等において、本基盤研究 (S) で得た知見をもとに審査意見の表明並びに提言を行っている。

(7) 国土交通省「先進安全自動車推進計画」の先進安全技術普及分科会並びに将来技術実用化分科会において、SAE J3016 の自動運転レベルのうち、レベル3～レベル5に対する簡素で十分な内容を表す呼称を検討しているが、自動走行システムの使用環境についての制約の存在や当該システムの機能限界についてのユーザーの理解が不適切・不十分であると、自動走行システム

に対する過信、不信、オートメーションサプライズ、状況認識喪失等が起こり得る。このことから、両分科会において本基盤研究(S)で得た知見をもとに提言を行っている。

ED 研究アспект

(1) SAE(自動車技術者協会)による自動運転レベル定義が国際標準としての役割を演じているが、そのレベル定義がはたして適切な完備性を有しているか否かの検証は、本基盤研究(S)の重要課題の一つである。本研究では、SAEが2014年1月に公表したJ3016“Taxonomy and definitions for terms related to on-road motor vehicle automated driving systems”におけるレベル4の自動運転とレベル5の間に少なくとも一つの新規レベルがあることを数学的に証明した。さらに、SAEが2016年9月に公表したJ3016の改訂版“Taxonomy and definitions for terms related to driving automation systems for on-road motor vehicles”においても、レベル3の自動運転とレベル4の自動運転の間に少なくとも一つのレベルが存在することを数学的に証明した。実際、2016年版のJ3016がいうレベル3の自動運転において、自動走行システムの機能限界等の発生のため、当該システムから運転者に運転交代要請(RTI:request to intervene)を発した場合、運転者がそのRTIに対応しようとしなないときには、システムが車両及び運転者の安全を確保するための最小限の安全制御方策を講じる形態があり得るが、その形態はレベル3、レベル4のいずれのカテゴリにも属さないことを証明した。

(注)この成果は、「権限と責任」の観点からも重要であるため、本節後段の「AR研究アспект」の項において別途詳述する。

(2)レベル2の自動運転を対象として、運転者が監視制御の任務を適切に遂行できるようにする方法を開発した。具体的には、運転者が周辺監視並びにシステムによる車両制御状況の監視を行う中で、システムと対話を行うことによって自然に監視業務に関与し続けていくことができるようにすべく、会話の内容や頻度のデザインを行った。その結果、会話の内容が運転の意思決定に関連する場合には、システムからの働きかけに運転者が過度に依存する可能性があること、したがって、運転操作に関係のない会話の方が好ましいことがわかった。ただし、その場合には会話そのものに没頭しすぎる状況が発生し得ることから、会話の頻度を適切に制御することの必要性が予想された。そこで、認知工学的実験を実施することによって確認したところ、5分間に1回、それぞれ1分程度の会話であれば、運転者の注意が殺がれるディストラクションが発生しにくくなることを見出した。

(3)ステアリングから手を離れたハンズオフ形態を許すタイプのレベル2の自動運転では、運転者は運転操作から解放され、前方注視をはじめとする監視業務が中心となる。しかし、長時間にわたって運転操作を行うことなく監視業務を継続していく状況では、覚醒度が低下する可能性がある。そこで、監視業務を支障なく継続させることができるサブタスクにはどのようなものがあるかを調べることにし、自動走行中にビデオ視聴をはじめとする様々なサブタスクを与え、覚醒度の維持に関する比較実験を実施した。その結果、駐車車両の発見をはじめとする周辺状況の認知に関しては、サブタスクによる差は見られなかったが、監視業務の中心的なものである前方注視に関しては、会話をサブタスクとした場合には、前方注視の質に有意な影響は見られなかったものの、ビデオ視聴やスマホ操作をサブタスクとして課した場合は、前方注視率が有意に低下することが明らかになった。また、運転者が自動走行システムから運転操作を引く継ぐべき状況においては、サブタスクが会話やビデオ視聴である場合には運転引継ぎの遅れがほとんど見られなかった一方で、スマホ操作がサブタスクとして課された場合には有意な遅れが観測された。これらのことから、運転者とシステムとの会話は、監視業務を継続するなかでの覚醒度低下を防ぐ効果を有し、運転交代が必要になった場合の対応に支障を来さないサブタスクは「会話」であることが明らかとなった。

(4)会話をを用いる以外にも、覚醒度を維持するための方法はあり得る。その例として、ワクワク感が注意力の維持効果を有することを確認した。具体的には、自動走行システムを用いての自動運転時に、高速道路のカーブにおいて加減速度を意図的に変更する方法を試みた結果、より大きな加速度を用いた場合に、覚醒度の維持傾向が強まることが観測された。過度な加速は不快感をもたらす可能性があるが、加速直前に音声提示を行うことにより、運転者の受容性を高められることが明らかになった。

(5)運転者が過度に安心するとリスク意識が低下する一方で、多少の不安感を抱いているときは、緊急時のブレーキ介入が早くなる傾向が見られ、広域への注意や視線移動も頻繁になるなど、安全運転への効果が得られることを明らかにした。加えて、認知段階に差を生じさせているものは、判断・操作ではなく、むしろ不安感であることも明らかにした。これは、「不安感の効用」ともいえるものである。また、一般には詳細な情報提示が効果的と考えられているが、詳細情報の提示が反復されると、内容に注意を引きつけるあまり過信の誘発につながる可能性があること、そのため、むしろリスクの存在を示唆する程度の曖昧な情報を提供する方式のほうが、広域への注意力を維持する効果があることを明らかにした。

(6)レベル2の自動運転においては、運転者がはたして監視業務を適切に遂行しているか否かを確認することが必要であることから、運転者をカメラで監視したり生理指標等を継続的に測定したりするなどの「ドライバーモニタリング」が必須であるといわれている。しかし、運転者には小さからぬ個人差があり、それらの個人差を適切に指標に反映させることが困難である。そのため、一般に言われているようなドライバーモニタリングは、信頼度が低いだけでなく、運転

者のプライバシー保護の観点から好ましいものとはいえない。

本基盤研究(S)の研究代表者らは、上述のすべての問題点を解決し、しかも運転者の状態を高信頼で推定しつつ自動運転車の安全性を担保することができる双対制御的手法を開発することにした。ここで対象としたのは、運転者のステアリング把持を要求するハンズオン形態のレベル2の自動運転と、運転者がステアリングから手を離すことを許すハンズオフ形態のレベル2の自動運転である。

まず、車両挙動の客観情報のみを用いて「車両の安全制御」と「運転者の状態推定」を同時に実行する、双対制御機構を備えたシステム安全制御系を構築し、それを用いて運転者の覚醒度低下が発生した状況における双対制御機構の有効性評価を行った。

ハンズオン、ハンズオフのいずれの形態のレベル2の自動運転においても、運転者は監視業務を適切かつ継続的に遂行する必要があるが、運転者の覚醒度が低下すると、状況認識不全に陥り、監視業務の任を果たせない状態に至る。ハンズオン形態の場合、開発したシステム安全制御系は、車線逸脱の発生を予測したとき、車両を車線中央に戻すことはせず、車線区分線のわずかに内側となる領域を区分線に沿って走行するという「不十分なステアリング制御」を実行するとともに、所定時間内に運転者が自らステアリング操作を行って車両を車線中央に戻そうとする対応行動を起こすか否かを注視することにより、運転者が「状況を的確に認識することができる状態」にあるか、「覚醒度が低下しており、状況を的確に認識することができない状態」に陥っているかを識別しようとする。

一方、ハンズオフ形態の場合、開発したシステム安全制御系は、運転者と対話・コミュニケーションを行う機能を活用して、運転者の状況認識の的確さを識別しようとする。

いずれの形態においても、運転者の状況認識能力の不全(監視業務遂行能力の欠如)が疑われる際は、高速道路を走行している場合であれば、システムは車両の走行速度を時速50kmにまで減速させる安全制御を実行するとともに、所定時間の上限を定めて、運転者がその時間内に高速道路における通常の走行速度に戻す加速操作をするか否かを注視する。もし、そのような運転者の対応行動が見られないまま所定時間が経過したなら、システムはMRMを実行する。

本基盤研究(S)では、ハンズオンとハンズオフのいずれの形態についても、システムは、「運転者は監視制御の任を果たしていない」ことを的確に判定することができること、さらに双対制御機構とMRMによって行われる2段階にわたる安全制御により、車両の安全を確実に担保できることを実験的に立証した。

この結果は、一般にドライバーモニタリングとして研究開発が進められている方式、すなわち、「運転者をカメラで監視したり生理指標等を継続的に測定したりする方式」に対して、信頼度の低さとプライバシー侵害の懸念を解消するために膨大な時間と労力をかける価値はないことを明確に示している。

(7)レベル2の自動運転においては、システムによる自動制御に運転者がオーバーライドする形で介入することがある。例えば、システムを用いての自動走行中に、運転者が車線変更を企図して後側方の安全を十分に確認しないままステアリング操作をしてしまうことがある。このようなときの自動運転に対する不適切な介入を防ぐ「プロテクション」としては、ハードプロテクション(運転者のステアリング操作を許さない、あるいは運転者のステアリング操作入力を無効化するもの)と、ソフトプロテクション(運転者のステアリング操作は許容するが、ステアリング操作が簡単にはできないようにすることにより、運転者に操作を思いとどまらせようとするもの)の2種類があるが、状況のリスクの大きさに応じてハードプロテクションを発動させるか、ソフトプロテクションにとどめるかを判定して適切に切替えを行う手法を構築した。さらに、このプロテクション機構が自動運転の制御ロジックと共存できるものであることと、安全性と運転者の受容性を同時に高めることができることを確認した。

(8)レベル3の自動運転において、システムが運転者に運転交代要請(RTI)を発したとき、運転者は、自動運転システムから迅速かつ円滑に運転操作を引き継ぐ必要がある。それを実現できるか否かの論点のひとつに、RTIが発せられる前にすでに運転者がシステムによる自動走行時に最低限の状況把握に成功していたか否かがある。そこで、自動走行時に運転者に対して最低限の状況把握に必要な事象に注意誘導を行うべく、注意誘導手段として運転者の周辺視野域に対しての視覚的刺激提示手法を提案し、その効果を検証した。具体的には、左右画角140度(6m×2m)の大型スクリーン上にCGによる走行風景を投影するビジュアルシミュレータを構築し、周辺視野域への視覚的刺激的の有無によるPosner課題に類似した実験を行い、効果を検証した。その結果、特定の年代の被験者において、走行風景の消失点中心に対して左右画角20度以上外側への視覚的刺激に対して注意が誘導できる可能性を見出した。また、周辺視野域への視覚的刺激が、中心視野域への視覚的刺激の提示よりも被験者が感じるわずらわしさが低減される可能性を見出した。実際に周辺視野域への視覚的刺激提示装置を車載するための設計パラメータなどを実験により明らかにし、具体的な実装方法などを提案した。

(9)レベル3の自動運転においてRTIが発せられたとき、システムによる自動運転から運転者による手動運転への円滑な権限委譲に向けて、自動運転と手動運転の中間状態を作り出す「権限共有モード」の提案を行い、その有効性を確認した。権限共有モードでは、運転者と自動走行システムのそれぞれが車両操舵系に力を及ぼすことで協調しながらの車両制御(haptic shared control)が行われる。提案手法では、システムからのRTIに運転者が気づき、権限委譲を承諾したとき、もしくは運転者主導で権限委譲を決断した際に、システムによる自動制御の強度が下

げられ、権限共有モードに入る。さらに、運転者が操舵を開始すると、運転者の操舵行動に応じて制御ゲインが徐々に低下し、最終的には完全手動運転に移行する。この提案手法をドライビングシミュレータや車両に実装し、評価実験を行った結果、提案手法によって権限委譲時の操舵安定性、車両運動安定性が向上し、かつ運転者の負担が軽減することが明らかになった。また、提案手法をカーブ走行路に拡張した手法も開発し、その有効性を確認した。さらに、自動走行システムのセンサ認識信頼度の情報が得られることを想定し、信頼度が低下した場合に権限共有モードに入るとともにハンドル保持要求を出す方式を提案した。シミュレータ実験の結果、煩わしさを抑えつつ、運転者による早期の運転準備度の向上を示唆する結果を得た。

また、権限委譲の前の運転者の状況認識を向上させる技術として、座席に振動モーターを埋め込む方式および、振動子を内蔵した腕輪に、周辺に存在する車両情報を運転者に振動によって提示する HMI を開発した。この HMI をドライビングシミュレータに実装し、評価実験を行った結果、権限委譲時に適切な状況認識が得られることと、運転者の視線行動を安定化させる傾向があることが明らかとなった。また、障害物回避行動時における運転者の自動走行システムへの信頼感を調査したところ、振動提示によって信頼感が向上する結果が得られた。

AR 研究アспект

(1) 自動運転レベルの標準とされている SAE J3016 は、レベル3 の定義において、「自動運転の継続が困難であるとシステムが判断したとき、システムは運転者に対して運転交代要請(RTI: request to intervene)を発する。運転者は、RTI に対して直ちに適切に対応する」と定めているが、運転者が RTI に適切に対応しない又は対応できない場合についての言及がない。この定義の不備とそれがもたらす問題について、本基盤研究(S)の研究代表者は同文書の刊行当初から指摘してきたが、2018年2月、「システムからの RTI に運転者が直ちに対応したときは、システムは運転者に運転権限を委譲する。一方、運転者がシステムの発した RTI に対応する様子を見せないときは、システムは運転権限を留保したまま車両に対して安全制御を行い、車両を最小リスク状態に誘導することが最適である」ことを確率的に証明した論文を発表した(「5. 主な発表論文等」欄の2番目の論文)。

上記論文の提案は、同年9月に公表された国土交通省自動車局「自動運転車の安全技術ガイドライン」に採用された。すなわち、同ガイドラインの第4節「自動運転車の安全性に関する要件」の「(2) 自動運転システムの安全性」において、レベル3の自動運転について以下の各要件が設定された。「・自動運転の継続が困難であるとシステムが判断した場合において、運転者に対し介入のための警告(運転権限の委譲)を行うこと」、「・運転者に運転権限が委譲されるまでの間、システムの機能を維持又はシステムの機能を制限した状態でシステムの稼働を継続させるフォールバック(縮退運転)を行うことにより、安全に自動運転を継続させること」、「・システムから運転者に運転が引き継がれない場合において、車両を自動で安全に停止させるミニマム・リスク・マヌーバー(MRM)を設定すること」。

因みに、わが国がレベル3の自動運転について、システムが発した RTI に運転者が対応しないとき、システムが運転権限を保持したまま MRM を行う方式を採用予定であることは、2018年9月、ブダペストで開催された ISO/TC204 会議において日本代表から各国代表に周知されたが、その時点では、いずれの国においても同種方式の検討は行われていないようであったとの報告を受けている。

(2) 本基盤研究(S)の全期間にわたって、自動運転をめぐる法整備の動向につき、(a)国際的な道路交通条約(ウィーン条約とジュネーブ条約)の改正状況と、(b)ドイツの道路交通法の改正を追い、(c)日本国内の各関係省庁に設けられた検討会議の議論状況を整理し、(d)模擬裁判を通じて事故責任のあり方につき具体的に検討した。

特に、自動走行の事故責任に関する技術者と法律家の認識のズレを埋めるべく、「工学と法学の架橋」をめざし、「自動運転・法的インフラ研究会」を組織し、自動運転の法的側面をめぐる世界の動向を探るとともに、未来の事事故例等を設定して模擬裁判や模擬仲裁を行い、技術と法律の接合を模索した。その過程を、各種の講演会やシンポジウムで積極的に発信し、自動運転をめぐる法的課題を社会に提起した。

また、最新の技術的研究の成果を法整備に反映させ、かつ法的な判断を技術研究の分野にフィードバックすることで社会的実装に向けた研究を加速させるよう努めた。その甲斐もあり、2020年4月1日に、自動運転を一部許容する道路交通法・道路運送車両法・保安基準の改正法令の施行に繋がったと認識している。

(3) 刑事責任に関する研究としては、2019年5月の道路交通法及び道路運送車両法の改正を踏まえ、レベル3の自動運転の交通事故の刑事責任、特に、レベル3の自動運転の特徴であるシステムから人への運転操作引継ぎ時の交通事故の運転者の刑事責任に関する考察を行った。

レベル3の自動運転に関しては、2018年9月国土交通省「自動運転車の安全技術ガイドライン」及び2019年12月国土交通省「道路運送車両の保安基準等の一部を改正する省令案及び道路運送車両の保安基準の細目を定める告示等の一部を改正する告示案について」において、システムから運転者に運転が引き継がれない場合において、車両を自動で安全に停止させる MRM の設定が必要とされている。このことを踏まえて、MRM を実施している中で交通事故が発生した場合の刑事責任に関する考察を行い、運転者が MRM への過信が故に刑事責任を免れることはなく、運転者のシステムに対する過信による交通事故防止の啓発が大きな課題である旨、提言を行った。

5. 主な発表論文等

〔雑誌論文〕 計112件（うち査読付論文 62件 / うち国際共著 6件 / うちオープンアクセス 12件）

1. 著者名 Toshiyuki Inagaki, Thomas B. Sheridan	4. 巻 Vol. 21, No. 4
2. 論文標題 A critique of the SAE conditional driving automation definition, and analyses of options for improvement	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 Cognition, Technology & Work	6. 最初と最後の頁 569 ~ 578
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/s10111-018-0471-5	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 該当する
1. 著者名 Frank Flemish, David A. Abbink, Makoto Itoh, Marie-Pierre Pacaux-Lemoine, & Gina Wessel	4. 巻 Vol. 21, No. 4
2. 論文標題 Joining the blunt and the pointy end of the spear: towards a common framework of joint action, human-machine cooperation, cooperative guidance and control, shared, traded and supervisory control	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 Cognition, Technology & Work	6. 最初と最後の頁 555 ~ 568
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/s10111-019-00576-1	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 該当する
1. 著者名 Farah Haneen, Bianchi Piccinini Giulio, Itoh Makoto, Dozza Marco	4. 巻 63
2. 論文標題 Modelling overtaking strategy and lateral distance in car-to-cyclist overtaking on rural roads: A driving simulator experiment	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 Transportation Research Part F: Traffic Psychology and Behaviour	6. 最初と最後の頁 226 ~ 239
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1016/j.trf.2019.04.026	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 該当する
1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Long-Term Evaluation of Drivers' Behavioral Adaptation to an Adaptive Collision Avoidance System	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 Human Factors: The Journal of the Human Factors and Ergonomics Society	6. 最初と最後の頁 -
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1177/0018720820926092	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Human Factors Challenges in Automated Human-Machine Systems	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics	6. 最初と最後の頁 6 pages
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/GCCE46687.2019.9015501	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 52
2. 論文標題 Trust and Acceptance of Adaptive and Conventional Collision Avoidance Systems	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 IFAC-PapersOnLine	6. 最初と最後の頁 55 ~ 60
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1016/j.ifacol.2019.12.086	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤誠	4. 巻 Vol. 42, No. 1
2. 論文標題 ヒューマンファクターを考慮したレベル3自動運転のシステム設計	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 日本信頼性学会誌	6. 最初と最後の頁 26 ~ 31
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 20
2. 論文標題 Effects of Human Understanding of Automation Abilities on Driver Performance and Acceptance of Lane Change Collision Avoidance Systems	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems	6. 最初と最後の頁 2014 ~ 2024
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TITS.2018.2856099	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 芳賀 繁	4. 巻 第70巻8号
2. 論文標題 Safety-IからSafety-IIへ 安全マネジメントのパラダイムシフト	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 安全と健康	6. 最初と最後の頁 18～23
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Nagahama Akihito, Suehiro Yuki, Wada Takahiro, Sonoda Kohei	4. 巻 -
2. 論文標題 Assistance Method for Merging Based on a Probability Regression Model	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems	6. 最初と最後の頁 1～11
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TITS.2020.2977691	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Akihito Nagahama, Takahiro Saito, Takahiro Wada, Kohei Sonoda	4. 巻 -
2. 論文標題 Autonomous Driving Learning Preference of Collision Avoidance Maneuvers	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems	6. 最初と最後の頁 -
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山 幸二	4. 巻 58巻2号
2. 論文標題 「自動運転をめぐる法整備の現在」(講演録)	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 明治大学社会科学研究所紀要	6. 最初と最後の頁 231～265
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 田中健次	4. 巻 119巻13号
2. 論文標題 不確定情報や不安感を利用して安全行動を誘因する法	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 電子情報通信学会技術研究報告 = IEICE technical report : 信学技報	6. 最初と最後の頁 9 ~ 12
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原明哲	4. 巻 No.279
2. 論文標題 ヒューマンエラーによる事故を防ぐ エラーを事故に結びつけないためのバリア	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 Derma.	6. 最初と最後の頁 9 ~ 14
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 蔵谷 正人、坂庭 純、楠神 健、小松原 明哲	4. 巻 70巻4号
2. 論文標題 運転規制時において列車運行の安全を確保するために鉄道運行指令員に求められるコンピテンシーの抽出方法の構築	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 日本経営工学会論文誌	6. 最初と最後の頁 197 ~ 209
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.11221/jima.70.197	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 赤津裕子、東大貴、小松原明哲	4. 巻 Vol.20 No.2
2. 論文標題 エージェントが支援する対話型インタフェースの提案	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 人間生活工学	6. 最初と最後の頁 33 ~ 41
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 林 健太郎、小松原 明哲	4. 巻 24巻1号
2. 論文標題 STAMP/STPA を用いた踏切システムの安全状態評価	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 ヒューマンファクターズ	6. 最初と最後の頁 3~10
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.11443/jphf.24.1_3	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Takahashi Hiroshi, Itoh Makoto	4. 巻 Vol.31, No.2
2. 論文標題 A Driving Simulation Study on Visual Cue Presented in the Peripheral Visual Field for Prompting Driver's Attention	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 Journal of Robotics and Mechatronics	6. 最初と最後の頁 274~288
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.20965/jrm.2019.p0274	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中嶋豊・竹本雅憲.	4. 巻 119巻447号
2. 論文標題 自動運転システムとのインタラクションとドライバ行動との関係	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 信学技報	6. 最初と最後の頁 71~75
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中川由賀	4. 巻 vol.32
2. 論文標題 道路交通法及び道路運送車両法の改正を踏まえたレベル3自動運転車の操作引継ぎ時の交通事故の運転者の刑事責任	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 中京ロイヤー	6. 最初と最後の頁 13~27
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中川由賀	4. 巻 54巻 3・4号
2. 論文標題 具体的事故事例分析を通じた自動運転車の交通事故に関する刑事責任の研究	5. 発行年 2020年
3. 雑誌名 中京法学	6. 最初と最後の頁 495～525
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中川由賀	4. 巻 vol.73 (7)
2. 論文標題 法の視点から見たこれからの点検整備・車検制度のあり方 (特集 CASE時代のクルマのメンテナンス)	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 35～41
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 稲垣敏之	4. 巻 No.59
2. 論文標題 自動運転におけるドライバーの権限と責任	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 CROSS T&T	6. 最初と最後の頁 1～3
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 稲垣敏之	4. 巻 Vol. 73 3月号
2. 論文標題 自動運転における人と機械の役割と協調に関する検討課題	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 4～9
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 A Theoretical Framework for Designing Human-Centered Automotive Automation Systems	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Cognition, Technology & Work	6. 最初と最後の頁 -
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/s10111-018-0509-8	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Hiroshi Takahashi, Makoto Itoh	4. 巻 paper #40
2. 論文標題 A study on visual driving simulator for analyzing perception characteristics of a driver	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Proc. SCIS&ISIS	6. 最初と最後の頁 6
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Steering Behavior with Different Levels of Automation Interventions for Avoiding Collisions During Lane Change	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Proc. IEEE-SMC Annual Conference	6. 最初と最後の頁 2711 ~ 2716
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Toshiaki Hirano, Jieun Lee, and Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Effects of Auditory Stimuli and Verbal Communications on Driver's Situation Awareness in Partially Automated Driving	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Proc. SICE Annual Meeting	6. 最初と最後の頁 690 ~ 696
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Taiki Uchida, Toshiaki Hirano, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Effects of Verbal Communication with a Driving Automation System on Driver's Situation Awareness	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Proceedings of the 20th Congress of the International Ergonomics Association (IEA 2018)	6. 最初と最後の頁 189 ~ 198
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/978-3-319-96074-6_20	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 73巻3号
2. 論文標題 車の自動運転をめぐる法整備の動向と課題	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 48 ~ 53
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 鎌田実・中山幸二	4. 巻 73巻2号
2. 論文標題 対談：自動運転と社会変容	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 4 ~ 10
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 726号.
2. 論文標題 自動運転の事故責任と模擬裁判の試み	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 共済と保険	6. 最初と最後の頁 4 ~ 9
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 725号.
2. 論文標題 自動運転をめぐる法整備の動向と損害賠償責任	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 共済と保険	6. 最初と最後の頁 10～15
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 562号
2. 論文標題 車両の先進安全技術開発による道路交通の展望～自動運転をめぐるジュネーブ条約と法整備の最新動向	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 月報司法書士	6. 最初と最後の頁 13～27
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 22号
2. 論文標題 自動運転をめぐるジュネーブ道路交通条約と日本の法整備の最新動向～Meiji Law 同窓生への応援歌として～	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 明治大学法科大学院論集	6. 最初と最後の頁 49～80
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 10月号
2. 論文標題 自動運転をめぐる法整備の最新動向～行政の動き, 責任問題, 模擬裁判～	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 月刊・車載テクノロジー	6. 最初と最後の頁 85～89
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 11月号
2. 論文標題 自動運転をめぐる法整備の最新動向～行政の動き,責任問題,模擬裁判～	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 月刊・車載テクノロジー	6. 最初と最後の頁 68～73
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原 明哲	4. 巻 60(4)
2. 論文標題 心理学への期待：工学を代表して 人間工学からのコメント	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 心理学評論	6. 最初と最後の頁 362～366
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原 明哲	4. 巻 2018(5)
2. 論文標題 安全教習のすすめ方 ヒューマンファクターズの立場から	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 電気評論	6. 最初と最後の頁 18～21
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 前田佳孝、渡部公也、小松原明哲	4. 巻 54(2)
2. 論文標題 自然な視覚探索を考慮した操作時間予測に関する研究：視覚探索モデル構築について	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 人間工学	6. 最初と最後の頁 74～83
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Yuki Suehiro, Takahiro Wada, Kohei Sonoda	4. 巻 Vol.4, No.1
2. 論文標題 Assistance Method for Merging by Increasing Clarity of Decision Making	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Vehicle	6. 最初と最後の頁 48 ~ 58
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TIV.2018.2886692	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Takahiro Wada	4. 巻 -
2. 論文標題 Simultaneous Achievement of Driver Assistance and Skill Development in Shared and Cooperative Controls	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 Cognition, Technology & Work	6. 最初と最後の頁 1 ~ 12
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/s10111-018-0514-y	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 T. Saito, T. Wada, K. Sonoda	4. 巻 Vol.3, No.2
2. 論文標題 Control Authority Transfer Method for Automated-to-Manual Driving via Shared Authority Mode	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Vehicles	6. 最初と最後の頁 198 ~ 207
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TIV.2018.2804167	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 和田隆広	4. 巻 Vol. 73 3月号
2. 論文標題 Shared Control における人間と機械の協調とその活用	5. 発行年 2019年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 28 ~ 33
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 和田隆広	4. 巻 Vol.62, no.1
2. 論文標題 運動感覚情報の数理モデリングとその応用	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 システム制御情報学会誌	6. 最初と最後の頁 14～20
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Giulio Bianchi Piccinini, Claudia Moretto, Huiping Zhou, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Influence of oncoming traffic on drivers' decision to overtake cyclists	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Proc. Road Safety & Simulation International Conference	6. 最初と最後の頁 1～10
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 該当する

1. 著者名 MUSLIM Husam, ITOH Makoto	4. 巻 Vol.10, No. 5
2. 論文標題 Haptic Shared Guidance and Automatic Cooperative Control Assistance System: Performance Evaluation for Collision Avoidance during Hazardous Lane Changes	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration	6. 最初と最後の頁 460～467
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.9746/jcmsi.10.460	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Human factor issues associated with lane change collision avoidance systems: Effects of authority, control, and ability on drivers' performance and situation awareness	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Prof. HFES Annual Meeting	6. 最初と最後の頁 1634～1638
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Wakana Ishida, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Effects of vehicle behavior for situation awareness when using a driving automation system	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Proc. IEEE-SMC Annual Conference	6. 最初と最後の頁 888 ~ 893
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2017.8122722	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤誠	4. 巻 Vol. 39, No. 6
2. 論文標題 自動車の自動運転におけるヒューマンファクター	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 日本信頼性学会誌	6. 最初と最後の頁 310 ~ 317
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 1099
2. 論文標題 模擬裁判を用いた自動走行車の事故の民事的責任の課題の考察	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 New Business Law	6. 最初と最後の頁 42 ~ 52
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Wada Takahiro, Fujisawa Satoru, Doi Shunichi	4. 巻 63
2. 論文標題 Analysis of driver's head tilt using a mathematical model of motion sickness	5. 発行年 2018年
3. 雑誌名 International Journal of Industrial Ergonomics	6. 最初と最後の頁 89 ~ 97
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1016/j.ergon.2016.11.003	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 池田良彦	4. 巻 1099
2. 論文標題 自動走行の安全対策 先端技術の導入・活用に当たって留意すべきこと	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 New Business Law	6. 最初と最後の頁 23～24
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原明哲	4. 巻 99(2)
2. 論文標題 レジリエンスエンジニアリングの考え方	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 治療	6. 最初と最後の頁 1514～1520
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原明哲	4. 巻 No.59
2. 論文標題 「安全」「安定」「安心」を巡って	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 JR EAST Technical Review	6. 最初と最後の頁 1～4
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原明哲	4. 巻 56(4)
2. 論文標題 Safety-IとSafety-II：安全におけるヒューマンファクターズの理論構造と方法論	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 安全工学	6. 最初と最後の頁 230～237
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原明哲	4. 巻 61(6)
2. 論文標題 ヒューマンファクターズの論理と方法	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 システム / 制御 / 情報	6. 最初と最後の頁 207 ~ 212
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Kohei Sonoda, Takahiro Wada	4. 巻 Vol.2, No.3
2. 論文標題 Displaying system situation awareness increases driver trust in automated driving	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Vehicles	6. 最初と最後の頁 185 ~ 193
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TIV.2017.2749178	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Y. Suehiro, T. Wada and K. Sonoda	4. 巻 -
2. 論文標題 A driver assistance method for merging to increase clearness of driver decision making	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2017)	6. 最初と最後の頁 -
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SII.2017.8279280	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Yutaka Nakajima, Kenji Tanaka	4. 巻 -
2. 論文標題 Effects of Active and Passive Secondary Tasks in a Take-over Situation During Automated Driving	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Proceedings of 2017 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 1161 ~ 1166
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2017.8122769	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Takaya Yamashita, Makoto Itoh	4. 巻 Vol.9, No.6
2. 論文標題 Driver involvement in lane-change decision making for maintaining situation awareness during automated driving	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration	6. 最初と最後の頁 257 ~ 263
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.9746/jcmsi.9.257	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki	4. 巻 Vol. 46, No. 5
2. 論文標題 Driver Assistance System with a Dual Control Scheme: Effectiveness of Identifying Driver Drowsiness and Preventing Lane Departure Accidents	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Human-Machine Systems	6. 最初と最後の頁 660 ~ 671
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/THMS.2016.2549032	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Husam Muslim, Marie-Pierre Pacaux-Lemoine, Makoto Itoh	4. 巻 --
2. 論文標題 Analysis of Human-Machine Cooperation When Driving with Different Reliabilities of Shared Control Systems	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 582 ~ 587
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2016.7844303	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 該当する

1. 著者名 Takuya Aizawa, Makoto Itoh	4. 巻 --
2. 論文標題 Shared automation of lane change for avoiding forward obstacle	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 3782 ~ 3787
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2016.7844823	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Makoto Itoh, David Abbink, and Frank Flemisch	4. 巻 Vol49. Issue19
2. 論文標題 A hierarchical framework to analyze shared control conflicts between human and machine	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 The 13th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems (IFAC-HMS2016)	6. 最初と最後の頁 96 ~ 101
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1016/j.ifacol.2016.10.468	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤 誠	4. 巻 Vol. 60, NO. 10
2. 論文標題 自動車の自動運転における課題	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 システム制御情報学会	6. 最初と最後の頁 419 ~ 424
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤 誠	4. 巻 Vol. 70, No. 4
2. 論文標題 自動運転におけるHMIについての一考察	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 66 ~ 71
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山 幸二	4. 巻 Vol.697
2. 論文標題 自動運転の進展と交通事故の賠償責任	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 共済と保険	6. 最初と最後の頁 4 ~ 11
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山 幸二	4. 巻 Vol.11-2
2. 論文標題 自動運転の法的課題と法的責任	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 日立総研	6. 最初と最後の頁 28～33
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 中山 幸二	4. 巻 --
2. 論文標題 自動運転を巡る法規制の最新動向	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 Autonomous Driving Business 2017, 自動運転ビジネス2017	6. 最初と最後の頁 212-240
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 芳賀 繁	4. 巻 101 巻5号
2. 論文標題 エラーマネジメントの過去と未来：ヒューマンエラーから組織事故，そしてレジリエンス・エンジニアリングへ	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 電気評論	6. 最初と最後の頁 7～10
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 小松原 明哲	4. 巻 No.47
2. 論文標題 効果的な「確認」をめぐる - ヒューマンファクターズの視点から	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 患者安全ジャーナル	6. 最初と最後の頁 10～16
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Itoh, K., Tanaka, K.	4. 巻 CD
2. 論文標題 A Study of Driver Status Estimation by Analyzing Deviation of Steering Angular Frequency	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 Proc. of Human Factors and User Needs in Transport, Control, and the Workplace (HFES Europe 2016)	6. 最初と最後の頁 --
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Hiroshi TAKAHASHI	4. 巻 Vol.29 No.2
2. 論文標題 A Preliminary Study on the Handling of a Robotic Arm Based only on Temporarily Provided Auditory Information as a Substitute for Visual Information < The Case Study that Assumed the Resilient System Architecture >	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Journal of Robotics and Mechatronics	6. 最初と最後の頁 406 ~ 418
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.20965/jrm.issn.1883-8049	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Hiroshi TAKAHASHI	4. 巻 Vol.21, No.3
2. 論文標題 Visual Cue in the Peripheral Vision Field for a Driving Support System	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 Journal of Advanced Computational Intelligent and Intelligent Informatics	6. 最初と最後の頁 543 ~ 558
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.20965/jaciii.issn.1883-8014	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Shintaro Tada, Kohei Sonoda, Takahiro Wada	4. 巻 Vol.1
2. 論文標題 Simultaneous Achievement of Workload Reduction and Skill Enhancement in Backward Parking by Haptic Guidance	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 IEEE Transactions on Intelligent Vehicles	6. 最初と最後の頁 292 ~ 301
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/TIV.2017.2686088	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Shohei Ueda, Takahiro Wada	4. 巻 Vol.7, No.3
2. 論文標題 A Haptic Communication Method for A Preceding Vehicle Following System	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 International Journal of Automotive Engineering	6. 最初と最後の頁 99 ~ 105
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.20485/jsaeijae.7.3_99	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Takahiro Wada, Ryo Kondo	4. 巻 --
2. 論文標題 Shared Authority Mode: Connecting Automated and Manual Driving for Smooth Authority Transfer	5. 発行年 2017年
3. 雑誌名 International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero Traffic Accidents (FAST-zero)	6. 最初と最後の頁 5pages
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 K. Sonoda, T. Wada	4. 巻 --
2. 論文標題 Driver 's trust in automated driving when sharing of spatial awareness	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 2516 ~ 2520
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2016.7844618	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 T. Wada, K. Sonoda, T. Okasaka, T. Saito	4. 巻 --
2. 論文標題 Authority Transfer Method from Automated to Manual Driving via Haptic Shared Control	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 2659 ~ 2664
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2016.7844641	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Takahiro Wada	4. 巻 --
2. 論文標題 Motion Sickness in Automated Vehicles	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC2016)	6. 最初と最後の頁 5
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Takahiro Wada, Kohei Sonoda, Shintaro Tada	4. 巻 Vol149. Issue19
2. 論文標題 Simultaneous Achievement of Supporting Human Drivers and Improving Driving Skills by Shared and Cooperative Control	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 The 13th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems (IFAC-HMS2016)	6. 最初と最後の頁 90 ~ 95
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1016/j.ifacol.2016.10.467	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 和田 隆広	4. 巻 --
2. 論文標題 Shared controlによるワークロード低下と運転スキル向上の両立について	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 日本機械学会第25回交通物流部門大会 (TRANSLOG2016)	6. 最初と最後の頁 CD-ROM
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 和田 隆広	4. 巻 --
2. 論文標題 自動運転車両における動揺病低減について	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 自動車技術会2016年春季学術講演会予稿集	6. 最初と最後の頁 1393 ~ 1396
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 和田 隆広	4. 巻 vol. 116, no. 109, SSS2016-9
2. 論文標題 共有 / 協調制御によるドライバ支援と運転スキル向上の両立	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 電子情報通信学会 信学技報	6. 最初と最後の頁 9 ~ 12
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 稲垣敏之	4. 巻 Vol.54, No.3
2. 論文標題 自動運転は何をもたらし、何を求めるのか？	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 安全工学	6. 最初と最後の頁 158 ~ 162
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 稲垣敏之	4. 巻 Vol.40, No.2
2. 論文標題 自動運転における人と機械の協調	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 国際交通安全学会誌	6. 最初と最後の頁 125 ~ 131
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki	4. 巻 Vol.59 No.1
2. 論文標題 Effectiveness of a Dual Control Theoretic Driver Assistance for Attaining Safety and Identifying Driver State	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 Proceedings of the 2015 Human Factors and Ergonomics Society International Annual Meeting	6. 最初と最後の頁 1573 ~ 1577
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1177/1541931215591340	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki	4. 巻 -
2. 論文標題 Detection of Drowsy Driving via Dual Control Theoretic Driver Assistance	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology towards Zero-Traffic Accident	6. 最初と最後の頁 223 ~ 228
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 石田若菜, 周慧萍, 伊藤誠, 稲垣敏之	4. 巻 -
2. 論文標題 歩行者飛び出し時のドライバの回避操作に対する周辺状況の影響	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 第45回信頼性・保全性シンポジウム論文集	6. 最初と最後の頁 1 ~ 6
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 齊藤裕一, 伊藤誠, 稲垣敏之	4. 巻 No.13-15A
2. 論文標題 車両安全制御とドライバ状態推定の機能を兼備した双対制御論的運転支援	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 公益社団法人自動車技術会2015 年度秋季大会学術講演会前刷集	6. 最初と最後の頁 312 ~ 317
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Marie-Pierre Pacaux-Lemoine, Makoto Itoh	4. 巻 -
2. 論文標題 Towards vertical and horizontal extension of shared control concept	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 2015 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC)	6. 最初と最後の頁 3086 ~ 3091
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/SMC.2015.536	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 該当する

1. 著者名 Jieun Lee, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki	4. 巻 -
2. 論文標題 Limitation of Driver's Compensation under Visual Field Contraction	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 Industrial Electronics Society, IECON 2015 - 41st Annual Conference of the IEEE	6. 最初と最後の頁 2288 ~ 2293
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/IECON.2015.7392443	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤誠	4. 巻 Vol. 70, No. 4
2. 論文標題 自動運転におけるHMIについての考察	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 66 ~ 71
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤誠	4. 巻 Vol. 69, No. 12
2. 論文標題 システム安全のためのリスクマネジメント	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 73 ~ 78
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 伊藤誠, 稲垣敏之	4. 巻 Vol. 63, No. 12
2. 論文標題 自律性を備えた自動車運転支援とその安全性に関するヒューマンファクタ	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 日本航空宇宙学会誌	6. 最初と最後の頁 369 ~ 374
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 池田良彦	4. 巻 Vol.69 No.12
2. 論文標題 自動運転走行システムと刑事法の関係	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 33～38
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 池田良彦	4. 巻 第133号
2. 論文標題 過失事故と刑事罰	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 船長	6. 最初と最後の頁 22～31
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 Vol.69 No.12
2. 論文標題 自動運転をめぐる法的課題	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 39～45
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 中山幸二	4. 巻 69号
2. 論文標題 実用化が近づく自動運転車に、いま必要なこと	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 季刊明治	6. 最初と最後の頁 46～49
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 芳賀 繁	4. 巻 Vol.69 No.12
2. 論文標題 自動化システムとドライバの心理	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 自動車技術	6. 最初と最後の頁 86～89
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 望月隆太郎、小松原明哲	4. 巻 20(2)
2. 論文標題 What-if 展開による交通KYTの提案	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 ヒューマンファクターズ	6. 最初と最後の頁 79～82
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 野田浩幸、小松原明哲	4. 巻 20(2)
2. 論文標題 FRAM分析におけるFRAM図の表記に関する提案	5. 発行年 2016年
3. 雑誌名 ヒューマンファクターズ	6. 最初と最後の頁 83～87
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 前田佳孝、鈴木 聡、小松原明哲	4. 巻 65(4)
2. 論文標題 血液透析中の不具合判断に関する新人技士への訓練項目明確化 ベテラン臨床工学技士の判断箇所可視化に基づいた検討	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 日本経営工学会論文誌	6. 最初と最後の頁 302～310
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.11221/jima.65.302	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 前田佳孝、鈴木 聡、小松原明哲	4. 巻 66 (2)
2. 論文標題 血液透析施術中の状況変化に対するベテラン臨床工学技士の対応とそれに必要な内在知識の明確化	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 日本経営工学会論文誌	6. 最初と最後の頁 130 ~ 138
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.11221/jima.66.130	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Hattan.AI-Tiyare, Akinori Komatsubara	4. 巻 66 (2E)
2. 論文標題 Proposal of Analysis Method of the Worst Accidents Reasons (AMWAR) for Product Safety to Clarify the Worst Accident Scenarios when Using Consumer Products	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 日本経営工学会英文論文誌	6. 最初と最後の頁 182 ~ 189
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.11221/jima.66.182	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 牛島康晴、小松原明哲	4. 巻 51
2. 論文標題 安全性に不安を抱かれている食品の販売促進情報について	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 人間工学	6. 最初と最後の頁 174 ~ 175
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.5100/jje.51.S174	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 森聖之、小松原明哲	4. 巻 51
2. 論文標題 塾講師に要求されるnon-technical skill教育プログラムの提案	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 人間工学	6. 最初と最後の頁 230 ~ 231
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.5100/jje.51.S230	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 前田佳孝、小松原明哲	4. 巻 51
2. 論文標題 血液透析施術中の状況変化への対応に必要な臨床工学技士のコンピテンスの明確化	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 人間工学	6. 最初と最後の頁 232 ~ 233
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.5100/jje.51.S232	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 野田浩幸、小松原明哲	4. 巻 51
2. 論文標題 FRAM分析を用いた機能共鳴型事故の対策導出手順の提案	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 人間工学	6. 最初と最後の頁 234 ~ 235
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.5100/jje.51.S234	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

1. 著者名 Ryota Nishimura, Takahiro Wada, Seiji Sugiyama	4. 巻 4 (3)
2. 論文標題 Haptic Shared Control in Steering Operation Based on Cooperative Status Between a Driver and a Driver Assistance System	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 Journal of Human-Robot Interaction	6. 最初と最後の頁 19 ~ 37
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.5898/4.3.Nishimura	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著 -

1. 著者名 Shohei Ueda, Takahiro Wada	4. 巻 -
2. 論文標題 Modeling of Drivers' Decision Making of Merging Space on Expressways	5. 発行年 2015年
3. 雑誌名 Industrial Electronics Society, IECON 2015 - 41st Annual Conference of the IEEE	6. 最初と最後の頁 637 ~ 642
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1109/IECON.2015.7392171	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著 -

〔学会発表〕 計161件（うち招待講演 73件 / うち国際学会 31件）

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 誰のための、何のための自動運転～自動車の自動化に係る問いに答える
3. 学会等名 令和元年度TFOSシンポジウム（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 高齢者・障がい者の安全な移動を支える運転支援と自動運転
3. 学会等名 第4回日本安全運転・医療研究会～住み慣れた地域での社会参加を目指して～（特別講演）（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 自動車の自動運転に関する安全性について
3. 学会等名 IEEE Reliability Society Japan Joint Chapter Seminar（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 レベル3の自動運転を実現することの価値
3. 学会等名 自動車技術会ヒューマンファクター部門委員会・ドライバ評価手法検討部門委員会合同シンポジウム（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 Husam Muslim, Makoto Itoh
2. 発表標題 Design and Evaluation of Adaptive Collision Avoidance Systems
3. 学会等名 DRIVING ASSESSMENT2019 (国際学会)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 Husam Muslim, Makoto Itoh
2. 発表標題 Driver Behavior in Overtaking Accidents as a Function of Driver Age,Road Capacity and Vehicle Speed:A Case Study in Iraq
3. 学会等名 DRIVING ASSESSMENT2019 (国際学会)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 Lee Jieun, Hirano Toshiaki, Hano Tomoya, Itoh Makoto
2. 発表標題 Conversation during Partially Automated Driving: How Attention Arousal is Effective on Maintaining Situation Awareness
3. 学会等名 Transportation Research Board (TRB) 99th Annual Meeting (国際学会)
4. 発表年 2020年

1. 発表者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki
2. 発表標題 Effects of Driver Drowsiness on Driving Performance in the Context of Partial Driving > Automation Requiring Hands-on-Wheel
3. 学会等名 1st IEEE International Conference on Human-Machine Systems (国際学会)
4. 発表年 2020年

1 . 発表者名 Nagahama, T. Saito, T. Wada, K. Sonoda
2 . 発表標題 Comfort and Usability of Automated Driving Systems for Collision Avoidance by Learning Drivers' Preference at an Opportune Time ”
3 . 学会等名 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC) (国際学会)
4 . 発表年 2019年

1 . 発表者名 K. Okada, K. Sonoda, T. Wada
2 . 発表標題 Control Transfer Method from Automated Driving to Manual Driving During Curve Travel
3 . 学会等名 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC) (国際学会)
4 . 発表年 2019年

1 . 発表者名 R. Kondo, K.Sonoda, T.Wada
2 . 発表標題 Shared Authority Mode in Uncertain Situation
3 . 学会等名 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC) (国際学会)
4 . 発表年 2019年

1 . 発表者名 R. Kondo, T.Wada, K.Sonoda
2 . 発表標題 Use of Haptic Shared Control in Highly Automated Driving Systems
3 . 学会等名 The 14th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems (IFAC-HMS) (国際学会)
4 . 発表年 2019年

1. 発表者名 T.Kono, Y.Sato, T.Wada
2. 発表標題 Model analysis of influence of mental workload on vestibulo-ocular reflex
3. 学会等名 The 14th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems (IFAC-HMS) (国際学会)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 近藤亮, 園田耕平, 和田隆広
2. 発表標題 自動運転システムの状況認識低下時における権限共有モードの活用
3. 学会等名 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 柴山拓郎, 園田耕平, 和田隆広
2. 発表標題 自動運転における触覚支援の情報呈示に関する検討
3. 学会等名 計測自動制御学会 システム・情報部門学術講演会(SS12019)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 河野拓也, 佐藤勇起, 和田隆広
2. 発表標題 運転中の精神負荷が前庭動眼反射に及ぼす影響のモデルパラメータによる解析
3. 学会等名 計測自動制御学会 システム・情報部門学術講演会2019(SS12019)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 岡田希心, 園田耕平, 和田隆広
2. 発表標題 カーブ走行中の自動運転から手動運転への操舵権限委譲に関する研究
3. 学会等名 計測自動制御学会 システム・情報部門学術講演会2019(SS12019)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 齋藤昂浩, 長濱章仁, 和田隆広, 園田耕平
2. 発表標題 障害物回避軌道の嗜好性を学習する個人適合自動運転
3. 学会等名 自動車技術会2019春季大会学術講演会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 Highly Automated Driving for Humans with Shared Control Approach
3. 学会等名 自動車技術会ヒューマンファクター部門委員会公開委員会(招待講演)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 乗員のための自動運転技術
3. 学会等名 東京大学 先端知能機械情報学セミナー(招待講演)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 「自動運転車のもたらす未来」と危機管理～2020 後に向けて
3. 学会等名 日本危機管理防災学会（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 シンポジウム『交通事故ADRの現代的意義』
3. 学会等名 仲裁ADR法学会（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 「自動運転の刑事・民事の法律問題」
3. 学会等名 JSAE名古屋フォーラム：カーロボティクス『自動運転をめぐる社会制度』（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転の普及と弁護士費用保険の拡大
3. 学会等名 日本弁護士連合会・第21回弁護士業務改革シンポジウム『自動運転の普及と弁護士費用保険の拡大』（招待講演）
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転をめぐる法整備の現在
3. 学会等名 第12回オートモティブワールド（招待講演）
4. 発表年 2020年

1. 発表者名 堀口 僚太, 小松原 明哲
2. 発表標題 複数の操縦者がそれぞれ操縦する遠隔操縦ロボット同士の衝突要因の検討 - FRAMによる状況記述を用いて -
3. 学会等名 日本人間工学会第60回大会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 倉田雄一郎, 小松原 明哲
2. 発表標題 洞察問題の解決プロセスについて - Fパズルにおけるヒント提示による検討
3. 学会等名 日本人間工学会第60回大会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 阪田万悠子, 小松原 明哲
2. 発表標題 自動運転車におけるTORへの対応時間にサブタスクが与える影響について
3. 学会等名 日本人間工学会第60回大会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 堀口 僚太, 小松原 明哲
2. 発表標題 複数人がそれぞれ操縦するリモコンカーの衝突回避について-SA モデルに基づくFRAM 記述を用いた検討-
3. 学会等名 日本人間工学会関東支部第49回大会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中村侑暉, 小松原 明哲
2. 発表標題 自動運転行動モデルの研究~意思決定を組み入れたFRAM 表現の提案~
3. 学会等名 日本人間工学会関東支部第25回卒業研究発表会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 齋藤優志, 小松原 明哲
2. 発表標題 STAMP/STPA による安全対策立案に関する研究-ペルソナを用いたハザード要因の評価と対策案の検討-
3. 学会等名 日本人間工学会関東支部第25回卒業研究発表会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中嶋豊・竹本雅憲
2. 発表標題 自動運転システムとドライバとのインタラクションが運転行動に及ぼす影響
3. 学会等名 第49回 信頼性・保全性シンポジウム
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 人と機械の共生デザイン - 自動運転システムとドライバーの関係
3. 学会等名 日本交通心理学会代83回大会：自動車教習所セミナー（招待講演）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 SAE J3016の自動運転レベル定義に潜む課題とその解消
3. 学会等名 人工知能科学センター チュートリアルセミナー（招待講演）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 自動運転が拓く未来と課題
3. 学会等名 IT連携フォーラムOACIS 第34回シンポジウム「ICTが拓く未来の交通/自動運転が拓く未来」（招待講演）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 自動運転におけるヒューマンファクター的課題
3. 学会等名 日本機械学会 交通・物流部門 「交通・物流機械の自動運転2018」（招待講演）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 自動運転に繋がる運転支援技術とヒューマンファクター
3. 学会等名 国土交通省 中部運輸局 自動車技術安全部 自動車事故防止セミナー2018 (招待講演)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 モビリティ研究におけるヒューマンファクターと今後の展望
3. 学会等名 人工知能科学センター チュートリアルセミナー
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 レベル3の自動運転：誰が、いつ、どう使う？
3. 学会等名 自動車技術会人とくるまのテクノロジー展 (招待講演)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 自動運転における協調について
3. 学会等名 自動車技術会エレクトロニクス部門委員会 (招待講演)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 梅野隆一, 藁谷春香, 伊藤誠
2. 発表標題 自動運転中のドライバ介入時における事故防止を目的とした操舵プロテクション
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 姚華, 安蘇陽, 周慧萍, 伊藤誠
2. 発表標題 Optimal Design for RTI Messages on SAE Level 3 Automated Driving System
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 梅野隆一, 伊藤誠
2. 発表標題 ドライバの操舵介入に対する車両安全確保を目的とした状況適応的プロテクション
3. 学会等名 自動車技術会関東支部学術講演会
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転をめぐる法と責任
3. 学会等名 MIT Conference 2018
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転をめぐるジュネーブ道路交通条約と日本の法整備の最新動向
3. 学会等名 韓国大使館・経済担当官会議
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 クロストーク：地域イノベーションにおけるゆっくり自動運転
3. 学会等名 名古屋大学COIシンポジウム
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転の光と影：模擬の事故事例と責任問題
3. 学会等名 私立大学研究ブランディング事業Math Everywhere数理科学する明治大学・公開シンポジウム
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転による経済・産業の革命的变化～法学の観点から～
3. 学会等名 日本機械学会 2018年度年次大会（招待講演）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 芳賀 繁
2. 発表標題 ゲーミングを使ったジレンマ状況を考える研修と研修効果の測定
3. 学会等名 安全工学シンポジウム2018
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 倉田雄一郎、小松原明哲
2. 発表標題 洞察問題の解決プロセスのモデル化とそれに基づく難度コントロール方法の検討
3. 学会等名 人間工学54（日本人間工学会第59回大会）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 林健太郎、小松原明哲
2. 発表標題 STAMP/STPAを用いた踏み切りシステムの機能安全評価の試み
3. 学会等名 人間工学54（日本人間工学会第59回大会）
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 林健太郎、小松原明哲
2. 発表標題 STAMP/STPAを用いた踏切システムの安全限界評価の検討
3. 学会等名 日本人間工学会関東支部第48回大会
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 堀口僚太、小松原明哲
2. 発表標題 多様な機能を有するインタラクティブシステムのユーザビリティの検討 操作手順規則を自然対話形式に一貫化する効果について
3. 学会等名 人間工学54 (日本人間工学会第59回大会)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 堀口僚太、小松原明哲
2. 発表標題 遠隔操縦ロボットの操縦方法の違いが操縦性に及ぼす効果についての検討-ニンテンドーラボのリモコンカーを例にして-
3. 学会等名 日本人間工学会関東支部第48回大会
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 鶴飼純一郎, 田中健次
2. 発表標題 あいまいな情報提示によるドライバの過信軽減への効果
3. 学会等名 計測自動制御学会 第46回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 多賀野亮太, 田中健次
2. 発表標題 自動運転におけるドライバの安心感抑制による注意力向上への効果
3. 学会等名 計測自動制御学会 第46回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 高橋宏, 伊藤誠
2. 発表標題 周辺視野域への視覚的刺激提示の効果についての研究
3. 学会等名 日本機械学会2018年度年次大会講演
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 園田耕平, 遠藤隼, 和田隆広
2. 発表標題 高速道路におけるドライバの合流判断に関する研究
3. 学会等名 第19回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会(SI2018)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 近藤亮, 園田耕平, 和田隆広
2. 発表標題 自動運転における Shared mode を介した運転権限委譲手法の提案
3. 学会等名 計測自動制御学会システム情報部門学術講演会(SSI2018)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 齋藤昂浩, 長濱章仁, 和田隆広, 園田耕平
2. 発表標題 ドライバ適合型他車回避自動運転アルゴリズム
3. 学会等名 計測自動制御学会 システム・情報部門学術講演会(SSI2018)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 「権限共有モードを用いた自動運転から手動運転へのスムーズな権限委譲」, オーガナイズドセッション「自動運転とその周辺」
3. 学会等名 日本ロボット学会学術講演会 (招待講演)
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 中嶋豊
2. 発表標題 自動運転システムとのインタラクションがドライバへ及ぼす影響
3. 学会等名 交通予防安全コンソーシアム (ドライビングシミュレータ第3回ユーザー会)
4. 発表年 2019年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 システムへの信頼・過信・依存・状況認識
3. 学会等名 日本学術会議安全工学シンポジウム (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 模擬裁判を用いた事故責任の検討
3. 学会等名 自動車技術会人とくるまのテクノロジー展2017名古屋 (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Wada, T.
2. 発表標題 Shared Authority Mode to Connect Automated and Manual Driving for Smooth Authority Trading
3. 学会等名 Control Transition Workshop: Handover and Takeover Procedures in Highly Automated Driving, AutoUI2017 (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Takahiro Wada
2. 発表標題 Mathematical Modeling of Motion Sickness based on Cybernetic Model of Vestibular Systems and its Application to Vehicle Passengers
3. 学会等名 Max Planck Institute for Biological Cybernetics (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 高度自動運転時代の協調型運転支援システム
3. 学会等名 中央電気倶楽部電気三学会関西支部 講演会 (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Makoto Itoh
2. 発表標題 The Effects of System Functional Limitations on Driver Performance and Safety when Sharing the Steering Control during Lane-change
3. 学会等名 IEEE-SMC Annual Conference (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Makoto Itoh
2. 発表標題 Effects of Vehicle Behavior for Situation Awareness When Using a Driving Automation System
3. 学会等名 IEEE-SMC Annual Conference (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Husam Muslim , Makoto Itoh
2. 発表標題 Human Factor Issues Associated with Lane Change Collision Avoidance Systems: Effects of Authority, Control, and Ability on Drivers ' Performance and Situation Awareness
3. 学会等名 Human Factors and Ergonomics Society (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Giulio Bianchi Piccinini , Makoto Itoh
2. 発表標題 Influence of oncoming traffic on drivers ' decision to overtake cyclists
3. 学会等名 Road Safety & Simulation International Conference (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Wada, T, Kondo, R.
2. 発表標題 Shared Authority Model: Connecting Automated and Manual Driving for Smooth Authority Transfer
3. 学会等名 In the Fourth International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero Traffic Accident (FAST-zero ' 17) (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Takahiro Saito, Takahiro Wada, Kohei Sonoda
2. 発表標題 Control Transferring between Automated and Manual Driving using Shared Control
3. 学会等名 The 9th ACM International Conference on Automotive User Interfaces and Interactive Vehicular Applications (Automotive UI '17) (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転に関わる法整備の動向
3. 学会等名 日本学術会議安全工学シンポジウム
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 パネル・ディスカッションー法的観点から
3. 学会等名 日本機械学会2017シンポジウム(招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 芳賀繁
2. 発表標題 自動運転時代の運転教習・教育・訓練のあり方
3. 学会等名 日本学術会議安全工学シンポジウム
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 芳賀 繁
2. 発表標題 心理学からみた安全技術と自動走行-安全技術・自動化技術について技術者が知っておくべきこと-
3. 学会等名 自動車技術会2017年秋季大会Technical Review (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 飯柴 佑太, 田中 健次
2. 発表標題 あいまいな情報提示による危険予測運転行動への効果
3. 学会等名 計測自動制御学会 第45回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2018年

1. 発表者名 高橋 宏
2. 発表標題 周辺視野域への視覚的刺激提示に関する研究
3. 学会等名 日本機械学会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 園田 耕平, 和田 隆広, 柴山 拓郎
2. 発表標題 Haptic Seatを用いた自動運転におけるドライバの状況認識の向上手法
3. 学会等名 自動車技術会2017春季大会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 自動運転と手動運転をつなぐ権限共有モード
3. 学会等名 自動車技術会2017春季大会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 齋藤昂浩, 和田隆広, 園田耕平
2. 発表標題 Shared controlを用いた自動運転から手動運転への切替時の操舵権限共有 / 委譲手法
3. 学会等名 自動車技術会2017春季大会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 柴山拓郎, 園田耕平, 和田隆広
2. 発表標題 自動運転中のドライバの状況認識に関する触知覚的な支援手法の研究
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会(SS12017)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 近藤亮, 和田隆広, 園田耕平
2. 発表標題 自動運転におけるShared modeを介した運転権限委譲手法の提案
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会(SS12017)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 自動運転と手動運転をつなぐ権限共有モード: スムーズな権限委譲のために
3. 学会等名 第8回横幹連合コンファレンス
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 自動運転における人と機械のインタフェースとインタラクション
3. 学会等名 自動車技術会2016年フォーラムCars That Think and Communicate (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 T. Inagaki
2. 発表標題 Human-machine collaborations for sensible automated driving
3. 学会等名 31st International Congress of Psychology (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 自動車の運転アシスト技術はここまで来た 自動運転の今後と安全
3. 学会等名 関西大学社会安全学部・大学院社会安全研究科主催第7回東京シンポジウム「これからの交通社会と事故防止」(招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 自動車の自動運転とその課題
3. 学会等名 航空運航システム研究会 (TFOS) 年次シンポジウム「技術革新と人間の関わり合い 自動化の行く末は？」(招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 自動運転に関するいくつかの論点 SAE J3016 (2016年版) を中心に
3. 学会等名 自動車技術会第4回自動運転委員会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 人の認知・判断の特性と限界を考慮した自動走行システムと法制度の設計 人に優しい自動運転の実現に向けて
3. 学会等名 慶應義塾大学システムデザイン・マネジメント研究科 (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 稲垣 敏之
2. 発表標題 Automated driving: Are we heading down the right path?
3. 学会等名 自動化とヒューマンファクターに関するシンポジウム (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Husam Muslim, Marie-Pierre Pacaux-Lemoine, Makoto Itoh
2. 発表標題 Analysis of Human-Machine Cooperation When Driving with Different Reliabilities of Shared Control Systems
3. 学会等名 Proc. IEEE-SMC Annual Conference 2016 (国際学会)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 Takuya Aizawa, Makoto Itoh
2. 発表標題 Shared automation of lane change for avoiding forward obstacle
3. 学会等名 Proc. IEEE-SMC Annual Conference 2016 (国際学会)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 Makoto Itoh, David Abbink, and Frank Flemisch
2. 発表標題 How Can We Resolve Conflicts between Human and Machine?
3. 学会等名 The 13th IFAC/IFIP/IFORS/IEA Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems (IFAC-HMS2016) (国際学会)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 伊藤 誠
2. 発表標題 自動化システムにおけるヒューマンファクターの諸問題
3. 学会等名 第49回安全工学研究発表会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 伊藤 誠
2. 発表標題 生活の支援としての自動車自動運転
3. 学会等名 KKE Vision, 2016 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 伊藤 誠
2. 発表標題 自動車の自動走行システムの開発動向と課題
3. 学会等名 定期航空協会安全委員会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 伊藤 誠
2. 発表標題 自動走行システムのリスクマネジメントについて
3. 学会等名 自動車技術会アクティブ・セイフティ部門委員会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 池田 良彦
2. 発表標題 自動走行の安全対策 先端技術の導入と活用にあたって留意すること
3. 学会等名 平成 28 年度経済産業省・国土交通省委託 事業「自動走行の民事上の責任及び社会受容性に関する研究」シンポジウム (招待講演)
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 自動運転をめぐる法整備の動向と将来予測
3. 学会等名 交通安全環境研究所フォーラム（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 自動運転における国内外の法整備の状況とその課題
3. 学会等名 NTSセミナー『技術の壁と法律の壁！レベル3に対応した自動運転車における事故トラブルとその対応』（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 法的課題と法的整備の最前線
3. 学会等名 電子情報技術産業協会JITAセミナー『自動運転車社会における責任問題はどう解決すべきか？』（招待講演）
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 模擬裁判を用いた自動走行車自己の民事的責任の課題の考察
3. 学会等名 平成 28 年度経産省・国交省委託『自動走行の民事上の責任及び社会受容性に関する研究』公開シンポジウム（招待講演）
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 自動運転社会で想定される紛争解決方法：模擬裁判と模擬仲裁の試み
3. 学会等名 電子情報技術産業協会JEITAセミナー（共催：ITS-Japan、日本ADR協会）（招待講演）
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 模擬裁判：ACCと自動ブレーキの誤信・過信に基づく事故事例、レベル3と混在交通下の事故事例
3. 学会等名 自動運転・法的インフラ研究会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 市民フォーラム：模擬裁判・自動運車の事故を裁く
3. 学会等名 日本機械学会・法工学専門会議（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 市民公開企画：模擬裁判・自動運車の事故を裁く
3. 学会等名 日本機械学会第25回交通物流部門大会 (TRANSLOG2016)（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 自動運転を巡る法整備の最新動向
3. 学会等名 次世代自動車ビジネス研究会，シーズン1：自動運転が生み出す新ビジネスモデル（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山 幸二
2. 発表標題 レジリエンス・エンジニアリングとSafety-II
3. 学会等名 日本学術会議総合工学委員会 安全工学シンポジウム2016技術と倫理（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 Haga, S.
2. 発表標題 Psychology and Safety Practice: How can we psychologists contribute to safety?
3. 学会等名 31st International Congress of Psychology（招待講演）（国際学会）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 芳賀 繁
2. 発表標題 ドライバ，ユーザ，道路利用者としての人間特性
3. 学会等名 産学連携フォーラム「第3回自動車技術に関するCAEフォーラム」（招待講演）
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 小松原 明哲
2. 発表標題 異常時対応の現場力を強化する：ヒューマンファクターズの考え方
3. 学会等名 JR西日本第3回ヒューマンファクターシンポジウム（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原 明哲
2. 発表標題 安全方法論としてのSafety- & Safety- の論理
3. 学会等名 産業・組織心理学会第32回大会（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原 明哲
2. 発表標題 レジリエンス・エンジニアリング ここが魅力,ここがわからん
3. 学会等名 産業・組織心理学会第32回大会（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原 明哲
2. 発表標題 安全方法論としてのレジリエンス・エンジニアリングの考え方
3. 学会等名 日本学術会議総合工学委員会 安全工学シンポジウム2016（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原 明哲
2. 発表標題 レジリエンスを成功裏に導くために何をマネジメントするか
3. 学会等名 SEC 特別セミナー：破綻を回避するためのレジリエンスエンジニアリング～安全社会実現 へのパラダイムシフト～（招待講演）
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 山崎 達哉, 榎本 恵, 中嶋 豊, 田中 健次
2. 発表標題 自動走行中のドライバ状態と適切な介入との関連について
3. 学会等名 自動車技術会関東支部学術研究講演会
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 Itoh, K., Tanaka, K.
2. 発表標題 A Study of Driver Status Estimation by Analyzing Deviation of Steering Angular Frequency
3. 学会等名 Proc. of Human Factors and User Needs in Transport, Control, and the Workplace (HFES Europe 2016) (国際学会)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 高橋 宏, 伊藤 誠
2. 発表標題 広画角ドライビングシミュレータによる周辺視野域警報に関する研究
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会(SS12016)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 見澤 佳孝, 高橋 宏
2. 発表標題 広画角ドライビングシミュレータによる周辺視野刺激に関する研究
3. 学会等名 日本機械学会情報・知能・精密機器部門25周年記念シンポジウム
4. 発表年 2017年

1. 発表者名 高橋 宏
2. 発表標題 周辺視野内表示の知覚特性に関する研究
3. 学会等名 日本機械学会2016年度年次大会
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 和田 隆広
2. 発表標題 Shared Controlによる 権限共有 / 委譲機能を有する 運転支援手法
3. 学会等名 自動車技術会アクティブ・セイフティ部門委員会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 和田 隆広
2. 発表標題 動揺病の数値モデリングと 自動車乗員への応用
3. 学会等名 自動車技術会ヒューマンファクター部門委員会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 和田 隆広
2. 発表標題 共有 / 協調制御によるドライバ支援と運転スキル向上の両立
3. 学会等名 電子情報通信学会安全性研究会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 齋藤 昂浩, 和田 隆広, 園田 耕平
2. 発表標題 Shared controlを用いた自動運転からマニュアル運転への権限委譲手法
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 (SSI2016)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 遠藤 隼, 和田 隆広, 園田 耕平
2. 発表標題 高速道路合流部におけるドライバの知覚指標の評価
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 (SSI2016)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 園田 耕平, 和田 隆広
2. 発表標題 振動触覚インターフェースによるドライバーの自動運転システムへの信頼感の向上
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 (SSI2016)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 和田 隆広
2. 発表標題 Shared controlによるワークロード低下と運転スキル向上の両立について
3. 学会等名 日本機械学会第25回交通物流部門大会 (TRANSLOG2016)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 和田 隆広
2. 発表標題 自動運転車両における動揺病低減について
3. 学会等名 自動車技術会2016年春季学術講演会
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 人と自動走行システムが織りなす光と影の交錯模様 課題解決へ向けたデザインの視点
3. 学会等名 交通安全環境研究所講演会「交通事故ゼロを目指した自動運転技術の導入に対する取り組み」(招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 自動運転に必要なHMIの進化
3. 学会等名 日経BP未来研究所「2020年に向けた自動運転研究会」講演会(招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 自動運転に必要なヒューマンインタフェース ~ 人と機械の関係をデザインする ~
3. 学会等名 野村證券セミナー (招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 稲垣敏之
2. 発表標題 高度自動化がもたらすものと求めるもの 交通分野における人と機械の共生に向けて
3. 学会等名 日本地下鉄協会平成28年講演会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 Jieun Lee, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki
2. 発表標題 Limitation of Driver's Compensation under Visual Field Contraction (Best Presentation Recognition)
3. 学会等名 Industrial Electronics Society, IECON 2015 - 41st Annual Conference of the IEEE (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki
2. 発表標題 Effectiveness of a Dual Control Theoretic Driver Assistance for Attaining Safety and Identifying Driver State
3. 学会等名 2015 Human Factors and Ergonomics Society International Annual Meeting (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 齊藤裕一, 伊藤誠, 稲垣敏之
2. 発表標題 両安全制御とドライバ状態推定の機能を兼備した双対制御論的運転支援
3. 学会等名 公益社団法人自動車技術会2015年度秋季大会
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 Yuichi Saito, Makoto Itoh, Toshiyuki Inagaki
2. 発表標題 Detection of Drowsy Driving via Dual Control Theoretic Driver Assistance
3. 学会等名 FAST-zero 2015 Symposium (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 石田若菜, 周慧萍, 伊藤誠, 稲垣敏之
2. 発表標題 歩行者飛び出し時のドライバの回避操作に対する周辺状況の影響
3. 学会等名 第45回信頼性・保全性シンポジウム
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 オートメーションサプライズについて
3. 学会等名 第38回2016産業安全対策シンポジウム (招待講演)
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 Makoto Itoh
2. 発表標題 Towards smooth and safe trading of control from machine to human
3. 学会等名 2nd SIP-adus WORKSHOP ON CONNECTED AND AUTOMATED DRIVING SYSTEMS 2015 (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 Makoto Itoh
2. 発表標題 Dealing with Conflicts
3. 学会等名 Shared Control Tutorial at IEEE SMC Annual Conference 2015 (招待講演) (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 伊藤誠
2. 発表標題 人と機械のインタラクション
3. 学会等名 自動車技術会講習会 (招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 山下貴也, 伊藤誠
2. 発表標題 自動運転中の車線変更判断への関与がドライバの状況認識へもたらす影響
3. 学会等名 計測自動制御学会第43回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 會澤拓也, 伊藤誠
2. 発表標題 力覚ガイダンスを用いた車線変更支援の提供タイミングと予告的力覚提示 に関する分析
3. 学会等名 計測自動制御学会第43回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転における証明責任
3. 学会等名 ドライブレコーダー協議会・シンポジウム「ドラレコ2015」(招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 中山幸二
2. 発表標題 自動運転における交通事故の法的責任 とくに損害賠償と保険のあり方
3. 学会等名 ITS Japan 第13回ITSシンポジウム2015 (招待講演)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 Sato, H., Oya, H., Sekine, Y., Yamaguchi, S., Ohshima, R., Hirokawa, K., and Haga, S.
2. 発表標題 Factors affecting pedestrians' risk behavior
3. 学会等名 The 14th European Congress of Psychology (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 小松原明哲
2. 発表標題 医療安全と質向上のためのヒューマンファクターズの考え方と方法
3. 学会等名 第2回日本医療安全学会学術総会（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原明哲
2. 発表標題 Safety- とSafety :ヒューマンファクターズの二つのアプローチ
3. 学会等名 第2回日本医療安全学会学術総会（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原明哲
2. 発表標題 信頼性の論理からみたダブルチェックの有用性とその限界
3. 学会等名 第2回日本医療安全学会学術総会（招待講演）
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 小松原明哲
2. 発表標題 人間中心設計プロセスに学ぶWAI のデザイン
3. 学会等名 第10回医療の質・安全学会学術集会（招待講演）
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 牛島康晴、小松原明哲
2. 発表標題 安全性に不安を抱かされている食品の販売促進情報について
3. 学会等名 日本人間工学会 第56回大会
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 森聖之、小松原明哲
2. 発表標題 塾講師に要求されるnon-technical skill教育プログラムの提案
3. 学会等名 日本人間工学会 第56回大会
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 前田佳孝、小松原明哲
2. 発表標題 血液透析施術中の状況変化への対応に必要な臨床工学技士のコンピテンスの明確化
3. 学会等名 日本人間工学会 第56回大会
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 野田浩幸、小松原明哲
2. 発表標題 FRAM分析を用いた機能共鳴型事故の対策導出手順の提案
3. 学会等名 日本人間工学会 第56回大会
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 安藤 勇, 栗橋 翠, 田中健次
2. 発表標題 ドライバの運転特徴を用いた通常時からの逸脱判別のため の指標の提案
3. 学会等名 計測自動制御学会第43回知能システムシンポジウム
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 高橋宏
2. 発表標題 視覚情報に基づくマジックハンド遠隔操作を聴覚情報のみで操作するための基礎研究 - レジリエントなシステム設計を想定したケーススタディー -
3. 学会等名 日本機械学会 情報・知能・精密機器部門講演会
4. 発表年 2016年

1. 発表者名 高橋宏
2. 発表標題 利用者にとっての究極の自動運転車両像
3. 学会等名 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2015
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 Shohei Ueda, Takahiro Wada
2. 発表標題 Modeling of Drivers' Decision Making of Merging Space on Expressways
3. 学会等名 Industrial Electronics Society, IECON 2015 - 41st Annual Conference of the IEEE (国際学会)
4. 発表年 2015年

1. 発表者名 和田隆広
2. 発表標題 共有 / 協調制御によるドライバ支援と運転スキル向上の両立
3. 学会等名 電子情報通信学会安全性研究会 (招待講演)
4. 発表年 2016年

〔図書〕 計15件

1. 著者名 明治大学自動運転社会総合研究所、中山 幸二、中川 由賀、中林 真理子、柳川 鋭士、柴山 将一	4. 発行年 2019年
2. 出版社 商事法務	5. 総ページ数 278
3. 書名 自動運転と社会変革 法と保険	

1. 著者名 芳賀繁、小松原明哲、中島 和江 (編著)	4. 発行年 2019年
2. 出版社 医学書院	5. 総ページ数 224
3. 書名 レジリエント・ヘルスケア入門 擾乱と制約下で柔軟に対応する力	

1. 著者名 小松原 明哲	4. 発行年 2019年
2. 出版社 丸善出版	5. 総ページ数 160
3. 書名 ヒューマンエラー 第3版	

1. 著者名 小松原 明哲	4. 発行年 2019年
2. 出版社 コロナ社	5. 総ページ数 1192
3. 書名 安全工学便覧(第4版)安全工学会編	

1. 著者名 小松原 明哲	4. 発行年 2019年
2. 出版社 中央労働災害防止協会	5. 総ページ数 64
3. 書名 中災防ブックレット ヒューマンエラー防止のエッセンス	

1. 著者名 中山幸二、轟木光、トム・デ・ポリーシャワー、田中智久、田嶋伸博、加藤真平、横井康秀、中島徳至、岡本克司、吉田誠	4. 発行年 2018年
2. 出版社 日経BP社	5. 総ページ数 248
3. 書名 次世代モビリティ ビジネス2019	

1. 著者名 芳賀繁(監修)	4. 発行年 2018年
2. 出版社 株式会社エヌ・ティー・エス	5. 総ページ数 334
3. 書名 ヒューマンエラーの理論と対策	

1. 著者名 芳賀繁、外島裕（監修）、田中堅一郎（編）	4. 発行年 2019年
2. 出版社 ナカニシヤ出版	5. 総ページ数 336
3. 書名 産業・組織心理学エッセンシャルズ【第4版】	

1. 著者名 Erik Hollnagel 著 北村正晴・小松原明哲監訳	4. 発行年 2019年
2. 出版社 海文堂	5. 総ページ数 196
3. 書名 Safety-IIの実践 レジリエンスポテンシャルを強化する	

1. 著者名 日経BP総研未来研究所編（中山幸二）	4. 発行年 2017年
2. 出版社 日経BP社	5. 総ページ数 184
3. 書名 自動運転ビジネス2018・第10章：自動運転を巡る法整備の最新動向	

1. 著者名 技術情報協会編（中山幸二）	4. 発行年 2017年
2. 出版社 技術情報協会	5. 総ページ数 518
3. 書名 車載センシング技術の開発とADAS，自動運転システムへの応用	

1. 著者名 小松原 明哲	4. 発行年 2016年
2. 出版社 丸善出版	5. 総ページ数 301
3. 書名 安全人間工学の理論と技術 ヒューマンエラー防止と現場力の向上	

1. 著者名 Paul M. Salmon et al, 小松原明哲監訳	4. 発行年 2016年
2. 出版社 海文堂	5. 総ページ数 287
3. 書名 事故分析のためのヒューマンファクターズ手法 実践ガイドとケーススタディ	

1. 著者名 鶴原吉郎・中山幸二ほか14名	4. 発行年 2015年
2. 出版社 日経BP社	5. 総ページ数 270 (266-270)
3. 書名 自動運転の未来 2016-2020	

1. 著者名 E.Hollnagel著 北村正晴・小松原明哲監訳	4. 発行年 2015年
2. 出版社 海文堂	5. 総ページ数 203
3. 書名 Safety-I & Safety-II 安全マネジメントの過去と未来	

〔産業財産権〕

〔その他〕

人の認知・判断の特性と限界を考慮した自動走行システムと法制度の設計
<http://css.risk.tsukuba.ac.jp/project/kakenhiS.html>

6. 研究組織

	氏名 (ローマ字氏名) (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
研究分担者	伊藤 誠 (ITO H MAKOTO) (00282343)	筑波大学・システム情報系・教授 (12102)	
研究分担者	芳賀 繁 (HAGA SHIGERU) (10281544)	立教大学・名誉教授・名誉教授 (32686)	
研究分担者	和田 隆広 (WADA TAKAHIRO) (30322564)	立命館大学・情報理工学部・教授 (34315)	
研究分担者	中山 幸二 (NAKAYAMA KOJI) (50366895)	明治大学・法務研究科・専任教授 (32682)	
研究分担者	田中 健次 (TANAKA KENJI) (60197415)	電気通信大学・大学院情報理工学研究科・教授 (12612)	

6. 研究組織 (つづき)

	氏名 (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
研究分担者	池田 良彦 (IKEDA YOSHIHIKO) (60212792)	東海大学・法学部・客員教授 (32644)	
研究分担者	小松原 明哲 (KOMATSUBARA AKINORI) (80178368)	早稲田大学・理工学術院・教授 (32689)	
研究分担者	高橋 宏 (TAKAHASHI HIROSHI) (80454156)	湘南工科大学・工学部・教授 (32706)	
研究分担者	中嶋 豊 (NAKAJIMA YUTAKA) (90513036)	新潟大学・人文学部・准教授 (13101)	
研究分担者	齊藤 裕一 (SAITO YUICHI) (90770470)	筑波大学・システム情報系・助教 (12102)	
研究分担者	中川 由賀 (NAKAGAWA YUKA) (50802881)	中京大学・法学部・教授 (33908)	
研究協力者	Sheridan Thomas B. (Sheridan Thomas B.)		
研究協力者	Flemisch Frank (Flemisch Frank)		

6. 研究組織（つづき）

	氏名 (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
研究 協力 者	Ab b i n k D a v i d (Abbink David)		