



Faculty of
Science and
Technology
Tokushima University

自転車の走行挙動特性と安全施策分析

[キーワード:プローブシステム, ドライブシミュレータ, 交差点評価] 教授 山中英生



協調型ドライブシミュレータ



プローブバイク



カラー連続型路面表示式

内容:

日本は世界的にみて自転車を都市交通として活用している国の一つであるが、歩道の双方向走行を主とする利用形態の安全性は決して高くない。自動車に比べると、自転車交通の安全に関する研究は十分とは言えない。我々は自転車の走行特性を把握するための下記的手法を開発し、道路設計、サイン、路上警告装置などの安全施策の効果を分析している。

1) 自転車ドライブシミュレータ 広角視野を再現可能な大型スクリーンを持つ。自転車事故の大半を占める出会い頭事故防止のための、警告装置、路面表示の効果を分析した。交差点での交錯現象評価のため、自動車・自転車協調型ドライブシミュレータを開発した。

2) プローブバイク 自転車速度、制動、操舵、振動に加えて、側方を追い越す自動車の速度、側方距離など、走行空間のサービスレベル評価指標が自動取得できる自転車。

3) 視線挙動分析 自転車走行中の視線を計測できるアイマークレコーダーにより、高齢者、交差点、バス停、夜間など安全上課題となる状況での視線挙動の特性を分析している

分野: 国土計画・交通工学

専門: 交通工学

E-mail: yamanaka.hideo@tokushima-u.ac.jp

Tel. 088-656-7350

Fax: 088-656-7579

