観光地を対象としたパーソナルモビリティの安全・操縦支援技術の開発

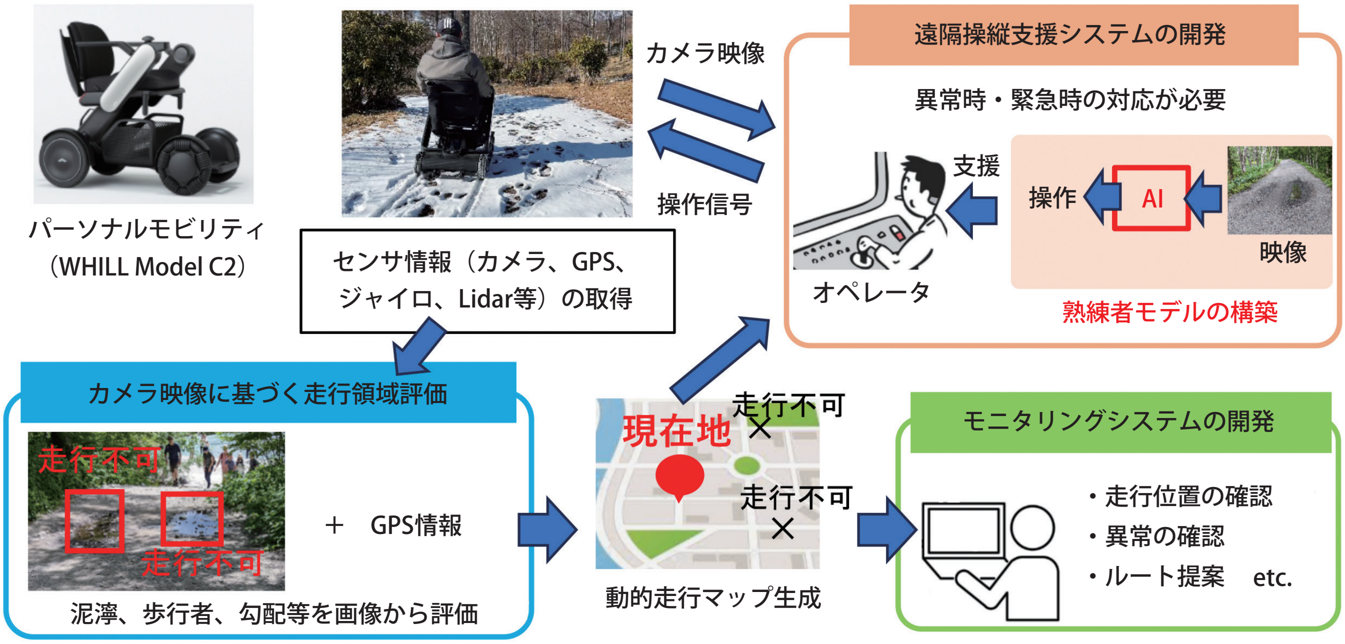
工学部 情報応用工学科
准教授　橋本　幸二郎

IT

研究技術内容

【主なテーマ】
- パーソナルモビリティの遠隔モニタリングシステムの開発
- 走行環境領域に対する危険物体の検出と危険度の定量化
- 遠隔操縦時におけるオペレータの操縦支援技術の開発

技術要点説明



産業への活用方向

- 観光地や介護施設を含む移動困難者への移動手段確保
- 物流や林業等での物品や農作物の搬送手段

関係する大学・企業等

- 愛知工業大学
- 名古屋大学

研究室概要

研究分野	人間機械協調システム、画像・映像情報処理、人間行動モデリング
主研究テーマ	走行環境情報抽出、動的 3 次元環境マップ生成、熟達操縦支援システム開発
主要キーワード	深層学習、3 次元復元、熟練者モデル生成
研究室 HP	橋本 幸二郎准教授 | Kohjiro Hashimoto | 公立諏訪東京理科大学（https://www.sus.ac.jp/professor/jo_17hashimoto/）

特記事項