

C2 一人間理解技術と環境理解技術の融合によるリスクエンジニアリング

Toward Risk Management via Integrating Inference of Human Intent and Recognition of Environment

目的 (Aim)

主としてリスクに関わるヒューマンマシンシステムの諸問題について、活発かつ楽しい研究交流・情報収集の場を提供
To share problems and ideas on risks in human machine interaction

課題(Problem)

多機能インタフェースによるヒューマンエラーの惹起, 高度自動化システム間の複雑な相互作用, 高信頼度な自動化システムへの人の過信と不信、など、人とシステムとの関わりにおいて発生する諸問題の解決
Automation-induced surprises, Inappropriate interaction between humans and machines, Too much trust in or distrust of highly reliable machines

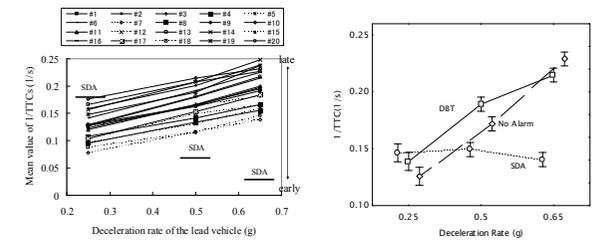
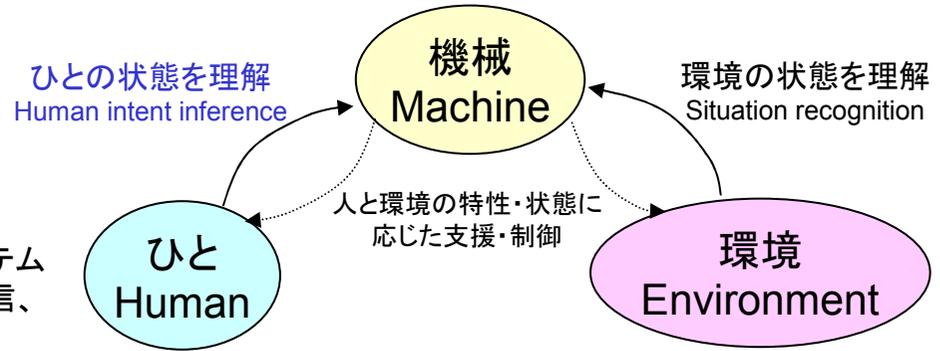
注目技術領域(Technical area)

ヒューマンインタフェース、行動計測技術、環境認識技術、信頼性工学／リスクエンジニアリング
Human interface, Psychophysiological analyses, Pattern recognition and statistical learning, Reliability and risk engineering

活動計画(Activity plan)

サブタスク研究会(年4回)、見学会(年1回)、講演会(年1,2回)、SICE ACのOS企画・ライフサイエンス系WSやSSIのOS企画・ライフサイエンス系、リスク関連の学会／部門／部会との連携
Research meetings on design of secondary tasks, Technical tours, Special seminars, Collaboration with other societies, technical divisions, and technical committees related to life science and risk engineering

- 関連キーワード (Keywords)**
- 1) リスクエンジニアリング (Risk engineering)
 - 2) 人間機械共生 (Human-machine symbiosis)
 - 3) 認識、確率推論 (Recognition, Probabilistic inference)
 - 4) 人間行動計測 (Human behavior monitoring)



Deceleration Rate (g)	No alarm	SDA	DBT
0.50	1/200	0/200	0/200
0.65	10/200	0/200	3/200

Ready for braking?

ブレーキタイミング適合型警報で、警報システムへの過依存を防ぎつつ事故を低減
Reducing collisions but preventing too much reliance via driver-adaptive alarm design

部会主査 (Chairperson): 筑波大学 伊藤 誠 (Dr. Makoto Itoh, University of Tsukuba) (itoh@risk.tsukuba.ac.jp) H19
副主査: 京都大学 平岡 敏洋、幹事: 日本橋学館大学 小林大二、他 大学、研究所、企業等研究者約30名