

受賞者氏名	長岡 隼巳, 平原 誠
所属	理工学研究科応用情報工学専攻
受賞年月日	2025 年 3 月 7 日
国内・国外	国内
授与機関等名称	法政科学技術フォーラム 2025
受賞名	優秀発表賞
受賞(研究)内容詳細	本研究では, フロントガラスに錯視を引き起こす視覚パターンを投影することで運転手の知覚的車間距離を制御する方法を提案する. 本研究の目的はフロントガラス投影刺激の有効性と安全性の2点を示すことである. 実際の運転環境に近づけるため, VR環境とハンドルおよびペダルコントローラーを併用して実験を実施した. 予備実験では本研究で扱う錯視の性質について調べる実験を実施した. 実験1ではフロントガラス投影刺激の有効性を示すため, 錯視効果を測定する実験を実施し, 渋滞緩和に有効であると考えられる刺激を発見することができた. 実験2ではフロントガラス投影刺激の安全性を示すため, 運転手の反応時間を計測する実験を実施し, 実験1で得られた刺激の安全性を示すことができた. 錯視効果と安全性をともに示すことのできる刺激を発見することができたものの, その効果は従来手法と同等にとどまった. 