

安全性評価基盤構築 令和3年度ワークショップ

令和3年12月6日

	項目	時間	説明者	
A M	1. ワークショップ開催にあたって	10:30-10:35	谷口 悟史氏 (日本自動車工業会)	
	2. 自動運転車の安全性評価に関わる取り組み	10:35-11:10		
	Safety Assurance合同推進TF	10:35-10:45	谷口 悟史氏 (日本自動車工業会)	
	SAKURAプロジェクト (シナリオDB)	10:45-10:55	北島 創氏 (日本自動車研究所)	
	DIVPプロジェクト (仮想評価環境)	10:55-11:10	井上 秀雄先生 (神奈川工科大学)	
	3. 安全性評価基盤の提供価値ごとの説明・Q&A	11:10-14:20		
	1 体系的かつ柔軟なシナリオの設計	11:15-11:35	岩永 寿来氏 (株式会社チェンジビジョン)	
2 交通実態に基づく評価条件の設定	11:35-11:55	中村 弘毅氏 (日本自動車研究所)		
3 シナリオ接続性とセンサ・物性モデルの提供	11:55-12:15	竹田 和司氏 (三菱プレジジョン株式会社)		
	【休憩】	(12:15-13:00)		
P M	4 一致性の高い環境・空間描画・センサモデル	13:00-13:20	増井 真悟氏 (株式会社ネクスティエレクトロニクス)	
	5 仮想空間を用いたシステム評価	13:20-13:40	長瀬 功児氏 (神奈川工科大学)	
	6 センサ弱点に関する仮想空間モデルの提供	13:40-14:00	長瀬 功児氏 (神奈川工科大学)	
	7 テスト結果の可視化	14:00-14:20	岩永 寿来氏 (株式会社チェンジビジョン)	
	全体Q&A	14:20-14:40	北島氏・長瀬氏	
		【休憩】	(14:40-14:50)	
	4. 今後の開発プランの説明・Q&A	14:50-15:20	北島氏・長瀬氏	