



平成 28 年 6 月 8 日

各 位

会 社 名 テクノホライゾン・ホールディングス株式会社
代表者名 代表取締役社長 野村 拓伸
(JASDAQ・コード 6629)

問合せ先
役職・氏名 常務取締役 水上 康
電話 052-823-8551

『日本自動車研究所との研究事業協力実施』に関するお知らせ (当社連結子会社：株式会社エルモ社 ファインフィットデザインカンパニー)

当社の連結子会社である株式会社エルモ社 社内カンパニーのファインフィットデザインカンパニーは、経済産業省が一般財団法人日本自動車研究所に委託した事業である「平成 27 年度次世代高度運転支援システム研究開発・実証プロジェクト」において、日本自動車研究所との研究事業協力契約を締結、日本自動車研究所第 14 研究室として本事業に実施協力致しました。

本研究事業協力の実施にて、ファインフィットデザインカンパニーは、今日まで培ってまいりましたドライブレコーダ技術・ノウハウを活用し、複数カメラによる車両全周囲の高画質記録、各種車両情報、他研究室が開発した生体センサー情報等のデータを同時に記録し、データベースへのデータインポートが可能な「潜在リスク情報記録装置」の開発を実施・完了致しました。

本装置を用いたデータ収集実験は本年 1 月～2 月にかけて、つくば市、名古屋市で実施されました。

日本自動車研究所ニュースリリース

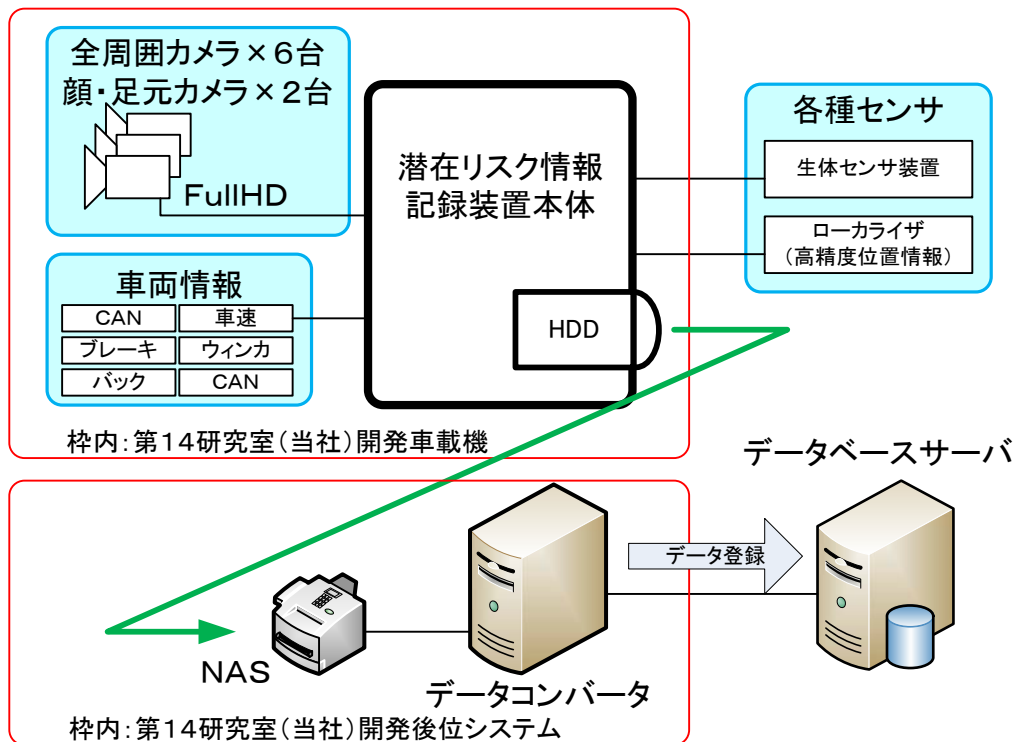
<http://www.jari.or.jp/tabid/76/Default.aspx?itemid=269>

【 プロジェクトの概要 】

近年の運転支援システムについては、既に、衝突被害軽減ブレーキ等の実用化が進んでいますが、平成 19 年から平成 23 年にかけての四輪車対歩行者（12 歳以下）の交通事故では、歩行者の飛び出しや駐停車車両の直前・直後横断、車両走行の直前・直後横断といった、危険が目視されてからの対応では回避が困難と考えられる死傷事故が全体の約 6 割を占めており、次世代の高度運転支援システムには、顕在化する前の危険を予測して対応することが期待されております。次世代高度運転支援システム研究開発・実証プロジェクトでは、A) 危険遭遇（ニアミス）に至る原因の分析から得られる危険予測・回避アルゴリズム（ドライバモデル）や、これを機能させるための前提となる、B) あらゆる条件下で周辺環境を正確に認識する技術、さらには、C) 緊急時（単一故障、性能限界、セキュリティ侵害、ドライバ不調など発生時）でも安全を確実に担保できる安全設計技術を開発・技術の標準化に取り組むものとなります。

これらのテーマの内、交通事故の危険性を予測して対応する手法としては、潜在的な危険を予測するドライバモデル（潜在リスク予測ドライバモデル）があり、モデル構築に当たり事故／ニアミス分析が可能なドライブレコーダデータ（ニアミスデータ）の蓄積による大量のサンプルデータ及び、運転者の視線や行動分析のデータが必要となり、当該データの大規模収集を可能とする潜在リスク情報記録装置及び関連ソフトウェアの開発を行いました。

【 開発したシステム 】



※本事業は、日本自動車研究所が経済産業省の企画競争公募「平成 26 年度次世代高度運転支援システム開発・実証 PRJ」申請し受託したものです。

詳細につきましては、添付資料「株式会社エルモ社 プレスリリース：日本自動車研究所との研究事業協力実施のお知らせ」をご参照ください。

以上

日本自動車研究所との研究事業協力実施のお知らせ

テクノホライゾングループ(JASDAQ:証券コード 6629)の株式会社エルモ社(本社:名古屋市瑞穂区明前町 6-14 代表取締役社長:林 数馬)社内カンパニーのファインフィットデザインカンパニーは、経済産業省が一般財団法人日本自動車研究所に委託した事業である「平成27年度次世代高度運転支援システム研究開発・実証プロジェクト」において、日本自動車研究所との研究事業協力契約を締結、日本自動車研究所第14研究室として本事業に実施協力致しました。

本研究事業協力の実施にて、当社は、今日まで培ってまいりましたドライブレコーダ技術・ノウハウを活用し、複数カメラによる車両全周囲の高画質記録、各種車両情報、他研究室が開発した生体センサー情報等のデータを同時に記録し、データベースへのデータインポートが可能な「潜在リスク情報記録装置」の開発を実施・完了致しました。

本装置を用いたデータ収集実験も本年1月～2月にかけて、つくば市、名古屋市で実施されました。

日本自動車研究所ニュースリリース

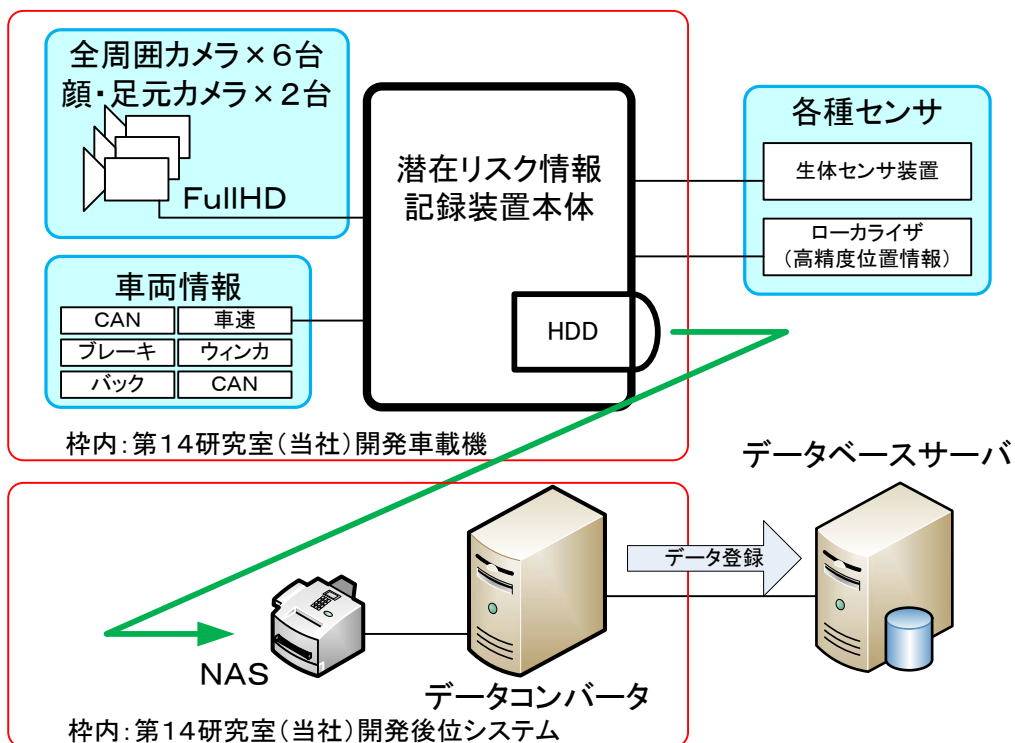
<http://www.jari.or.jp/tabid/76/Default.aspx?itemid=269>

【 プロジェクトの概要 】

近年の運転支援システムについては、既に、衝突被害軽減ブレーキ等の実用化が進んでいますが、平成19年から平成23年にかけての四輪車対歩行者(12歳以下)の交通事故では、歩行者の飛び出しや駐停車車両の直前・直後横断、車両走行の直前・直後横断といった、危険が目視されてからの対応では回避が困難と考えられる死傷事故が全体の約6割を占めており、次世代の高度運転支援システムには、顕在化する前の危険を予測して対応することが期待されております。次世代高度運転支援システム研究開発・実証プロジェクトでは、A)危険遭遇(ニアミス)に至る原因の分析から得られる危険予測・回避アルゴリズム(ドライバモデル)や、これを機能させるための前提となる、B)あらゆる条件下で周辺環境を正確に認識する技術、さらには、C)緊急時(単一故障、性能限界、セキュリティ侵害、ドライバ不調など発生時)でも安全を確実に担保できる安全設計技術を開発・技術の標準化に取り組むものとなります。

これらのテーマの内、交通事故の危険性を予測して対応する手法としては、潜在的な危険を予測するドライバモデル(潜在リスク予測ドライバモデル)があり、モデル構築に当たり事故/ニアミス分析が可能なドライブレコーダデータ(ニアミスデータ)の蓄積による大量のサンプルデータ及び、運転者の視線や行動分析のデータが必要となり、当該データの大規模収集を可能とする潜在リスク情報記録装置及び関連ソフトウェアの開発を行いました。

【 開発したシステム 】



※本事業は、日本自動車研究所が経済産業省の企画競争公募「平成 26 年度次世代高度運転支援システム開発・実証 PRJ」申請し受託したものです。

【 この件に関するお問合せ先 】 株式会社エルモ社
ファインフィットデザインカンパニー 企画開発部 中根
電話:052-824-7377 FAX:052-824-0777 住所:愛知県名古屋市瑞穂区明前町 6-14