

**大学発新産業創出プログラム 社会還元加速プログラム(SCORE)**  
**事後評価結果通知**

課題番号	STSC29007
研究開発課題名:	ドライバエージェントロボットシステムの事業化検証のためのスマホアプリの開発
研究代表者所属機関名・ 研究代表者名:	名古屋大学 未来社会創造機構 特任准教授 田中 貴紘

**1. ビジネスモデル仮説検証の目的**

超高齢化社会を迎えつつあるなか、高齢ドライバによる事故率の増加が近年問題となっている。事故低減を目標に研究開発を行っている運転支援・振り返り支援に対し、損害保険・自動車保険においてどのようなニーズが存在するか、次世代テレマティクス保険との連携可能性を検討する。また、ドライバの運転行動分析に向け、走行映像や車両情報などの運転情報を収集し、クラウド上に蓄積するスマートフォンアプリケーションを開発し、小型ロボットをインタフェースとする運転支援システムとの連動を行う。さらには、運転中のドライバに対するエージェントからの運転支援が受容され、運転行動が変容する可能性があるのかを検証する。

**2. ビジネスモデル仮説検証の概要**

ドライバの運転行動改善を促すドライバエージェント研究の成果を事業化するため、システム開発および顧客候補へのヒアリングを経て、ビジネスモデルの検討を行った。本課題では、損害保険会社・自動車保険部門を顧客候補と想定し、現状のニーズについてのヒアリング、市販小型ロボットを使った運転支援・振り返り支援を実現するスマートフォンアプリケーションの開発、そして使用者となる高齢ドライバに対する運転行動変容効果の検証を行った。SCOREを経て、本研究成果の事業化への取り組みが加速し、START への申請に向けた事業プランの検討を進めることができた。

## ①活動内容と成果

実施した活動内容
<ul style="list-style-type: none"><li>① 損害保険会社・自動車保険部門の担当グループに対して、本研究の説明と課題・ニーズのヒアリングの実施</li><li>② ドライバエージェントによる運転支援・振り返り支援により、高齢ドライバの運転行動が改善するか実験による検証</li><li>③ 車内でスマートフォンをベースに、車両情報、地図情報、映像配信外部カメラによる前方映像を取得し、収集した情報をクラウドにアップロードする機能の開発</li><li>④ スマートフォン画面上に表示したキャラクタ、または小型ロボットを用いて、ドライバに対する注意喚起・情報提供を提示する機能の開発</li></ul>
成果
<ul style="list-style-type: none"><li>① 一般的に加入者の保険料は加入年数に応じて減額される仕組みとなっているため、高齢ドライバの増加および高い事故率は自動車保険収益への影響が非常に大きい。保険料設定や事故低減に関する強いニーズがあることが分かった。</li><li>② 提案システムによりドライバの運転行動を改善する効果が確認された。また、ドライバにとっての振り返り支援の価値は高く、運転支援・振り返り支援によるサービスの実現可能性が確認された。</li><li>③ CAN 情報、GPS、地図情報、走行映像をスマートフォンアプリにて収集し、クラウドに自動アップロードする機能を開発した。実路走行中の各データ取得とアップロードが可能であることを確認した。</li><li>④ 市販ロボットに物理的な改造を行わず、無線コマンド送受信による連携機能を実現した。異なる2種類のロボットに対応し、どちらの製品であっても同様の運転支援に使用可能であることを確認した。</li></ul>

## ②今後の展開

実車両を利用して、車載システムの開発を行う。情報の選定、および、システム開発(開発会社に委託し開発を加速)は既に開始しており、MVP 開発後、実車走行による検証を行い、結果を再度システムに反映するサイクルを繰り返すことで、システムの完成度を向上させる。支援場面の追加は、これまでの研究成果に加え、ニーズの高い場면을随時追加する。

## 3.. 総合所見

ヒアリングから、損保等の保険商品に連携する技術としての可能性を引き出し、ビジネスモデルの策定まで進められたことを評価する。同分野の同様の商品は競合がこれからも多く出てくることが予想されるため、スピード優先で事業化に向けて積極的に取り組んでほしい。

以上