

# 令和8年度研究プロジェクト計画概要

研究種別	■自主研究9	公益目的事業 19
主査名	福田大輔 東京大学大学院教授	
研究テーマ	歩行者・自動運転モビリティの相互作用に着目した公共空間の移動秩序に関する研究***	
<p>歩行者と自動運転モビリティが、同一空間を共有しながら相互に交錯しつつ移動する近未来が間近に迫っている。しかしそうした状況では、従来の「人間同士」を前提に暗黙裡に成立してきた譲り合い・同調・空気読解といった行動規範が必ずしも有効に機能しないことが危惧されている。マルチモーダルな観測データとそのセンシング技術、AIによる予測技術、external Human-Machine Interface (eHMI) や空間設計等を介して、公共空間が重層化したコネクティッドな空間へと変貌しつつある中で、歩行者と自動運転モビリティが空間内で行うミクロなやり取り（移動の交錯や経路の譲り合い等）の繰返しが、地区／地域スケールのマクロな「移動秩序」へと収斂する過程は未解明のままである。</p> <p>本研究では、歩行者・自転車などの交通弱者と自動運転車等が混在する状況で、主体間のミクロな相互作用がマクロな移動秩序へ収斂するメカニズムを探求し、近未来公共空間の適切な設計・運用への基本的な示唆を得ることを目的とする。そのために、以下の2つの着眼点から研究を行う。</p> <p>1) 歩行者・自動運転モビリティ相互作用の心理評価モデルの構築</p> <p>人と自律ロボットが共存する空間で、歩行者の衝突回避行動が社会心理学の古典的な Personal Space 概念に必ずしも則らないケースが報告されている (Vassallo et.al, 2018)。そこで、近未来公共空間における歩行者の心理状態を、心理的境界線 (Mental Envelope) や知覚的自律性 (Perceived Autonomy) といった新たな心理学的構成概念の観点から説明可能かどうかを検証する。そのために、Virtual Reality 実験を通じて各評価視点の関係を解明して構造化し、近未来公共空間の潜在的リスクの心理評価モデルを構築する。</p> <p>2) 近未来公共空間の移動秩序形成過程の社会モデルの構築</p> <p>歩行者が自動運転車とのコミュニケーションに対して感じる懸念を小さくすることで、歩行者と自動運転車間の協調行動を促進する可能性があることが従来研究でも指摘されているが (Nakamura and Fukuda, 2025)、その形成メカニズムは明らかにされていない。そこで、移動秩序の自然発生的な形成過程を記述可能な進化ゲーム理論の枠組みに立脚して公共空間の状況を記述し、望ましい移動秩序形成のあり方に対する示唆を得ることを目的とする。</p>		