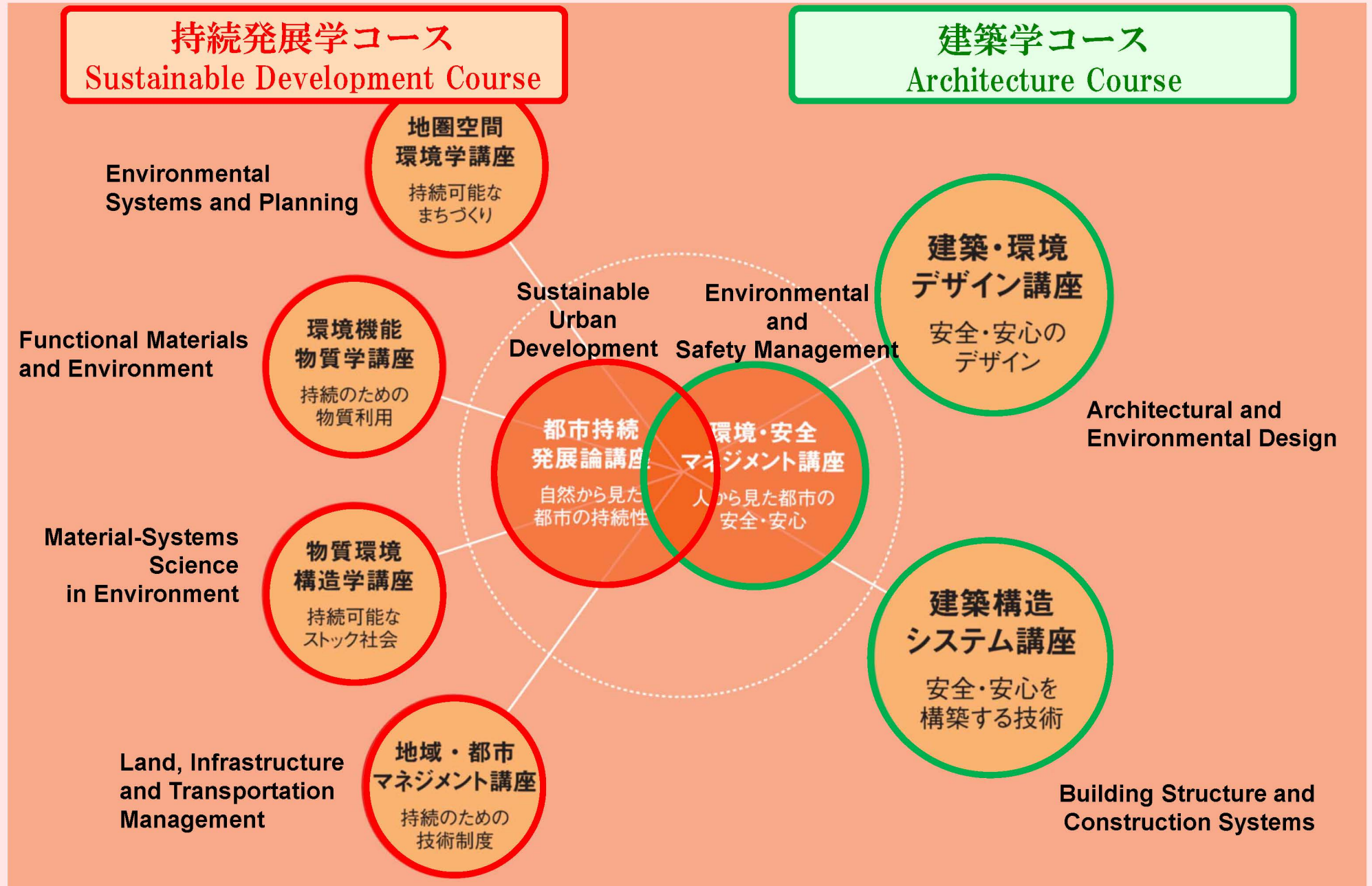


都市環境学専攻



Department of Environmental Engineering and Architecture

これからの都市と交通

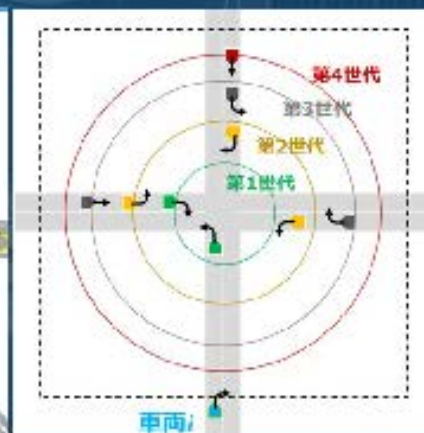
都市環境学専攻地域・都市マネジメント講座

教授 三輪富生 Prof. Tomio MIWA



新しい交通サービスのマネジメント

- ・新しい交通サービスの需要予測
- ・自動運転車の配車配送計画
- ・移動体データによる交通解析
- ・交通流シミュレーション, 交通量配分



これからの都市と交通のあり方

- ・住環境に対する主観的評価を考慮した地域交通サービスの計画
- ・スマートモビリティの公共財化の検討
- ・新たな交通サービスと居住地分布

地域コミュニティの助け合い支援

- ・住民同士による移動支援サービスの社会実装
- ・住民による地域交通サービスの計画の支援

ボランティア輸送



マルチモーダルな交通空間の創出

准教授 井料 美帆
Associate Professor
Miho IRYO



都市環境学専攻 地域・都市マネジメント講座

歩行者や、歩行者と混在するモビリティが安全・円滑・快適に移動できるための道路交通空間のあり方について研究しています。

安全性

- 歩行者が安全に横断できるための道路構造や自動車挙動（自動運転車含む）の要件分析



バーチャルリアリティ環境での歩行者横断実験



快適性

- 滞留者と混在する歩行者の歩きやすさ評価指標の検討
- 多様な機能を充足する道路空間の計画・設計

円滑性

- 車と歩行者両方を考慮した交通円滑性分析
- 交通信号制御の改良・高度化

新しいモビリティとの共存

- 自動運転や一人乗り小型モビリティ（電動キックボード等）に対するリスク評価（歩行者の主観的リスクと衝突回避の客観的安全性の両面から分析）
- 新しいモビリティを導入することへの社会的受容性の検討

