

AIを用いた完全自動運転車いすの開発（学部横断・産学連携）

目的 高齢者や障がい者が安全に移動可能な最先端モビリティの研究と開発を行う

概要

- 1.AIを用いることにより高齢者や障がい者が安全に快適に移動可能な電動車いすの研究と開発を行う。
- 2.第一段階として、障害物や危険を察知し緊急停止や自動回避ができる安全運転サポート機能を開発する。第二段階として、行く先を指定するだけで車いすが自律的に目的地まで移動できる完全自動運転機能を開発する。
- 3.AIはコニカミノルタ(株)が開発した最新のものを導入する。また、安全性や快適性などの検証のために視線追跡等の心理学実験によりエビデンスを収集する。

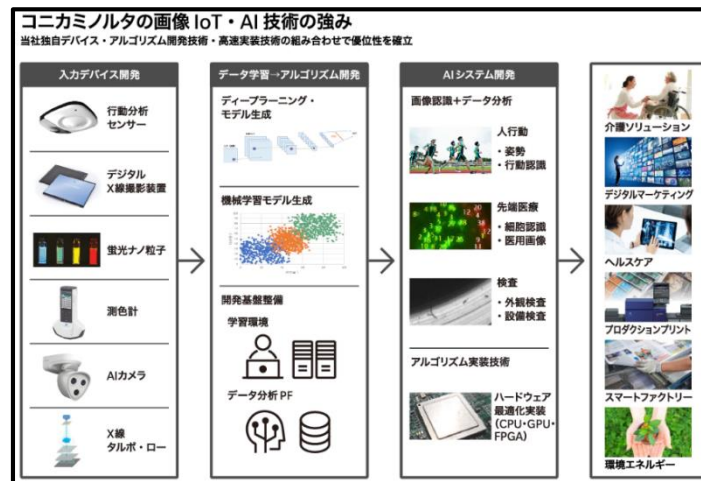
連携 産業福祉マネジメント学科・情報福祉マネジメント学科・コニカミノルタ(株)・福祉心理学科

＜開発のベースになる車いすWHILL CR＞



出典：WHILL社ホームページ <https://whill.inc/jp/model-cより>

＜コニカミノルタ(株)のAIソリューション＞



出典：コニカミノルタ株式会社より

仙台駅東口宮城野通りにおいて実証実験を行う

この実証実験は、「令和3年度道路に関する新たな取り組み」として、国土交通より採択された社会実験(公募)。(仙台市、仙台駅東まちづくり協議会との共同事業の一部として実施)