

Driver's Doctor 『Objet』のしくみ

オブジェ

ワイヤレスモーションセンサ

センサを用いてドライバーの行動を計測する。



GPS

(Global Positioning System)

地球の衛星軌道にある人工衛星からの信号を利用して、位置情報を算出するシステム。



各センサとGPSアンテナ

センサでわかること

- **安全確認(左右の首振り)**
方向、回数、タイミング、確認時間、深さなど正しく見ているか？
- **右足の動き**
アクセル・ブレーキを踏み替えるタイミング
- **自動車の動き**

GPSでわかること

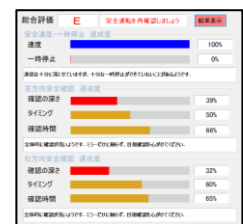
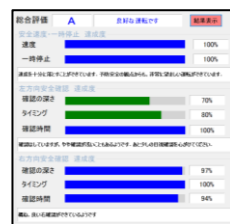
- **走行速度**
交差点への進入速度
 - **走行の方向**
交差点進入の向き(東西南北)
方向の変化(直進、右折、左折)
- 『Objet』は、予め登録した設定ポイントでの走行状況を判断する



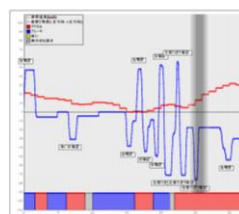
システムにより客観的に評価

- **安全運転に必要な運転行動**がなされているか
- **キケン**をどれだけキケンと感じられているか
- **身についた運転習慣やクセ**を見つけ出す
- **キケンな場所での運転行動**
 - 安全確認行動(見ようとしたか)
 - 減速行動(メンタルスピード)
 - ドライバーが気づいていない感覚(不足部分)

総評/達成度をA~Eの5段階で！



波形でわかる運転行動(解析グラフ)



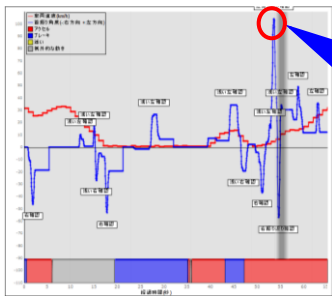
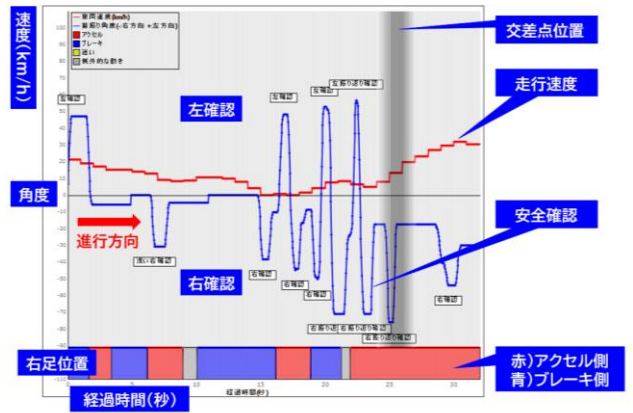
安全確認のタイミングや深さなどをハイライト表示。良い点や改善点などがすぐにわかる。

自分は大丈夫=安全？ 自らの行動を気づかせ、問題点などを再認識させる

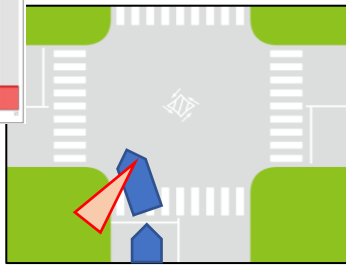
波形の読み方

(例)

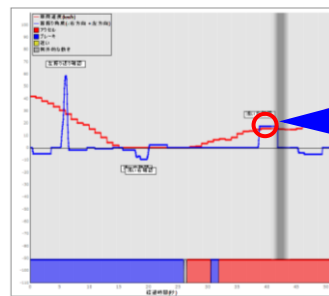
一時停止の標識がある交差点を通行した場合の波形



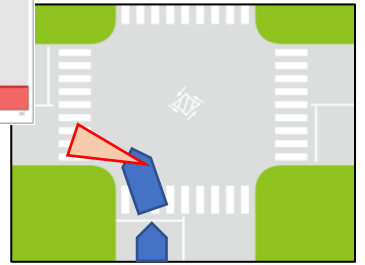
左折に入る前に左後方の巻き込み確認が十分に行われているケース



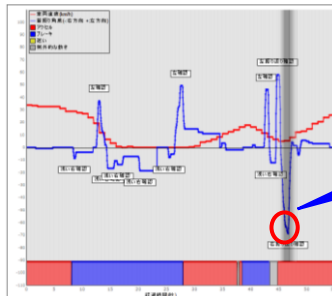
交差点 左折



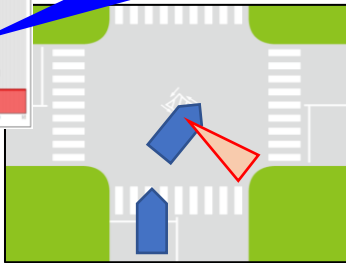
左折に必要な巻き込み確認を行わず進行方向のみを見ているケース



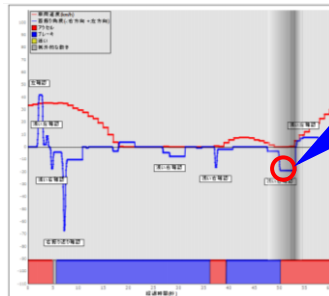
交差点 左折



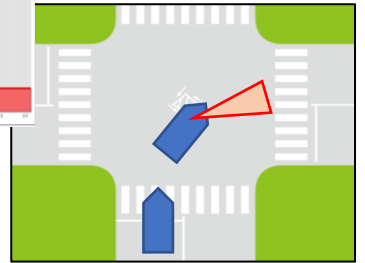
右折時の右後方(横断歩道)への十分な確認が行われているケース



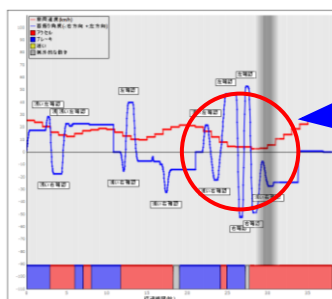
交差点 右折



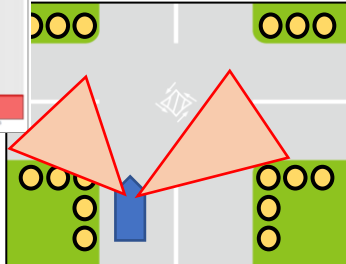
右折時の右後方(横断歩道)への確認が不足しているケース



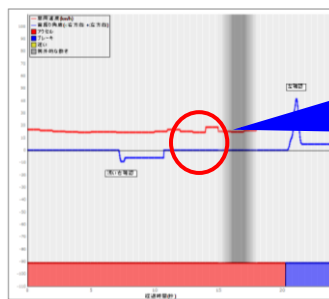
交差点 右折



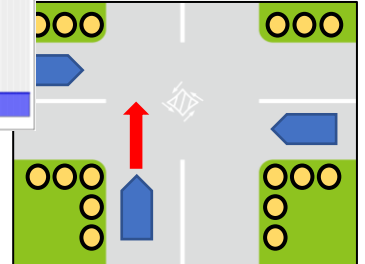
十分な減速と交差点確認が行われているケース



見通しの悪い交差点 直進



十分な安全確認と減速をしないで交差点に入っているケース



見通しの悪い交差点 直進

自分は大丈夫=安全? 波形から運転者の運転行動(運転心理)が読み取れる