



景山研究室では、古くから人間自動車系の実験的研究を様々行ってきました。現在も大型車から二輪車まで、実車実験による車両の運動解析やドライビングシミュレータを用いたドライバ特性解析を活発に実施しています。

Vehicle Systems Laboratory <http://www.me.cit.nihon-u.ac.jp/lab/kageyama/>



景山一郎 教授

## 研究内容



環境認識システム

車両制御システム



テストライダー=景山教授



人間の操縦動作解析を基に構築した二輪車を操縦するライダーロボット

省エネルギーかつ高効率な幹線物流を実現する次世代輸送システムの開発

## 主な研究テーマ

- ・大型トラックの隊列走行技術開発に関する研究
- ・小型トラックの操舵系に発生する振動解析に関する研究
- ・新モビリティの構築に関する研究
- ・乗用車用ドライバモデルの構築に関する研究
- ・二輪車を操縦するロボットの操舵制御に関する研究
- ・二輪車用ライティングシミュレータの構築とその評価に関する研究

※栗谷川研究室、他大学、研究所および企業との共同研究、委託研究も実施しています。



栗谷川研究室と合同で実施した実車実験での集合写真

## 研究設備・装置

人間自動車系の特性を計測および評価するための様々な装置を備えています。



ドライバモニタリングカー



ドライビングシミュレータ



ドライビングシミュレータ



ライティングシミュレータ



ライティングシミュレータ



二輪実験車両



初代ライダーロボット



電気自動車



平板式タイヤ試験機



路面状態推定装置

## 研究室の活動

研究活動はもちろんのこと、研究活動以外でも研究室メンバーは連帯意識を持ちつつ、切磋琢磨して互いに高めあっています。



研究室



実験風景



卒業式



研究室OB/OGツーリング

