

研究テーマ名	人工知能を用いた効率的な事故防止対策に関する研究
背景と目的	<p>第11次交通安全基本計画では、地理的情報等に基づき交通事故分析の高度化を図り、交通事故抑止に資する交通指導取締りを推進することを重点施策としている。これまで、国際交通安全学会では平成26年から「交通取締りハンドブック」を発行し、交通取締りに関わる関係者への継続的な情報提供を実施してきた。</p> <p>このような背景を受け、2022年度に人工知能AIを活用した効率的な事故抑止対策箇所を提案するモデルを構築し、2023年度は基礎的なモデルの実地検証を行った。最終年度となる2024年度は2か年の研究成果を取りまとめ、社会実装にむけた検討と交通取締りハンドブックの改訂を行うことを目的とする。</p>
期待される成果	<p>交通取締りや街頭活動は長年の経験をもとに、現場で効率的な計画を立案し、事故抑止に大きな成果を立ててきた。一方で、事故防止対策のシステムは都道府県単位で異なり、担当者の技術力に依存することが大きい。そこで本研究では、人工知能を用いた街頭活動支援モデルを2022年度に開発し、2023年度の実地での検証を経て、実用化に向けた課題を整理した。最終年度となる2024年度には、モデルの汎用的な活用に向けた知見をまとめことで、今後のモデル改良や社会実装に寄与し、多様な地域での展開を期待することができる。また、新しい知見を含んだ交通取締りハンドブックの改訂版を作成することで、警察担当者の基礎的な能力向上と関連分野の人材育成に貢献することができる。</p>