

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に関する基礎的研究を行った。2023年度は基礎的なモデルの実地検証を行い、モデルを改良するとともに実用化にむけた課題を整理することを目的とする。</p>
期待される成果	<p>これまで交通取締りは長年の経験をもとに、現場で効率的な取り締まり計画をたてていた。2011年からは交通取締り計画がPDCAに組み込まれ、事故実態や分析結果を反映した計画立案がなされているが、都道府県単位でシステムが異なり、担当者の技術力に依存することが大きい。本研究で提案する基礎的なモデルを実用的な事故防止対策の更なる進展において役立てることができれば、現場の経験とあわせてより効率的な交通事故抑止が可能となる。</p> <p>2022年度に構築した人工知能を用いた基礎的なモデルにより、交通取締りなどの事故防止対策の効果をGIS上で可視化することができるようになった。2年度目となる2023年度では、昨年度に提案した基礎的なモデルの妥当性や有効性について、実地での検証を踏まえつつ再検証する。これによって今後の汎用的なシステムの開発につながる基礎的な研究に寄与することができ、多様な地域での展開が可能となる。</p>