

センター長より Message from Director

ITSセンターは、2009年に「先進モビリティ研究センター（ITSセンター）」として東京大学生産技術研究所に発足しました。2014年からは「次世代モビリティ研究センター（ITSセンター）」として、自動運転による次世代交通システム研究、ビッグデータ時代におけるモビリティ社会のデザイン研究、道路交通のみならず鉄道など公共交通も含めた総合的なモビリティデザインを推進してきました。そして2025年4月、ITSセンターは「ハーモニック・モビリティ研究センター（ITSセンター）」へ移行しました。ハーモニック・モビリティ研究センターでは、これまでのモビリティ研究開発の成果を社会全体に調和させ、持続可能な未来社会を実現することをテーマに掲げています。

- ◆**技術との調和**：自動運転や鉄道、信号制御システムなどのモビリティ技術を融合し、効率化と最適化を追求する。
- ◆**人との調和**：ヒューマン・フレンドリーなインターフェースや歩行者の安全も勘案された街づくり論などのインタラクティブデザインを目指す。
- ◆**社会との調和**：倫理的・法的・社会的視点（ELSI）を取り入れ、社会的な受容性に配慮したモビリティ技術の研究を推進し、文理融合型のアプローチも取り入れる。
- ◆**環境との調和**：カーボン・ニュートラル達成に向けたエネルギー・マネジメント技術や、低炭素社会の実現に貢献するモビリティ・システムの開発を行い、環境と経済の両面で持続可能な都市開発を推進することを目指す。



これらの研究開発・社会実装においては、これまで通り、関連省庁・自治体との緊密な連携の下、多種多様な分野の研究者との交流・連携を積極的に推進しています。また、分野横断、産官学民融合、地域連携といったセンターの特色を生かした多くの産官学連携プロジェクトを推進するとともに、社会還元活動などを引き続き実施しています。

The ITS Center was established in the Institute of Industrial Science, the University of Tokyo in 2009 as the “advanced mobility research center”. Since 2014, the center has been promoting the research and development of advanced transport system based on automated driving, design of social mobility using big data, and integrated mobility design on road and public transport including railway systems. In 2025, the center was upgraded into the “Harmonic Mobility Research Center (ITS Center)”, aiming to achieve four types of “harmony” to align the outcomes of our mobility research and development with society, contributing to achieve a sustainable future:

- ◆**Harmony with Technology:** Pursuing efficiency and optimization by integrating mobility technologies such as automated driving vehicles, railways, and traffic signal control systems.
- ◆**Harmony with People:** Aiming to design human-friendly interactions, including urban planning that accounts for intuitive user interfaces and pedestrian safety.
- ◆**Harmony with Society:** Advancing mobility technology research that incorporates ethical, legal, and social perspectives (ELSI), while promoting interdisciplinary approaches in research and development.
- ◆**Harmony with Environment:** Developing energy management and mobility systems that contribute to carbon neutrality to achieve a low-carbon society, ultimately fostering sustainable urban development from both environmental and economic perspectives.

In our activities, we continue to work closely with relevant ministries, agencies, and local governments. We actively promote collaboration with researchers from diverse academic disciplines both domestically and internationally. Furthermore, leveraging our unique strengths—such as its focus on cross-disciplinary approaches, integration of industry, government, academia, and citizens, and regional partnerships—we are driving numerous collaborative projects across these sectors while continuing social contribution activities.

沿革 History

*センターの略称はいずれも **ITSセンター** です。
The abbreviation is **ITS Center** for all cases.

2003. 4	国際・産学共同研究センター(CCR)にて産官学連携プロジェクト「サステナブルITS」が発足	“Sustainable ITS,” a cooperative project among academia, industry, and the government, started in CCR, UTokyo
2005. 3	生産技術研究所に 先進モビリティ連携研究センター* を設立	Collaborative Research Center for Advanced Mobility* established in IIS, UTokyo
2008. 3	ITS関連の研究プロジェクトを生産技術研究所に移管	The research projects on ITS migrated to IIS
2009. 4	先進モビリティ研究センター* に移行	Upgraded to Advanced Mobility Research Center*
2014. 4	次世代モビリティ研究センター* に移行	The Second stage of the Advanced Mobility Research Center* started
2018. 7	当センターを中心として、学内部局による 東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構 (UTmobl) を発足	UTmobl , an inter-faculty in-university research organization including our Center as a core, has started
2025. 4	ハーモニック・モビリティ研究センター* に移行	Upgraded to Harmonic Mobility Research Center*

センター長
Director

2005. 3 - 池内克史 教授
2009. 4 - 桑原雅夫 教授
2010. 4 - 須田義大 教授
2018. 4 - 大口敬 教授
2025. 4 - 中野公彦 教授

Prof. IKEUCHI, Katsushi
Prof. KUWAHARA, Masao
Prof. SUDA, Yoshihiro
Prof. OGUCHI, Takashi
Prof. NAKANO, Kimihiko

UTokyo = The University of Tokyo
UTmobl = Mobility Innovation Collaborative Research Organization, UTokyo
IIS = Institute of Industrial Science
CCR = Center for Collaborative Research

ITSに関する研究開発 Research and Development on ITS

ドライビングシミュレータ Driving Simulators

実車運転時に近い周囲環境を模擬するドライビングシミュレータ（DS）を、ドライバ特性、新しい道路インフラ、運転支援システムの評価などを行う際の実験に活用しています。前方120度の視界を再現する乗用車用のDSに加え、柏キャンパスには実車のキャビンが搭載された大型車用のDSも配備されています。ステアリングやペダリングの操作感向上を図る一方で、視線計測用カメラなどの各種センサの設置を行い、ITSセンターの人間工学研究を支える装置となっています。

Driving simulators (DS), which simulate an ambient environment similar to that of driving a real car, are used in experiments to evaluate driver characteristics, new road infrastructure, and driver assistance systems. In addition to the DS for passenger cars, which reproduces a 120-degree field of vision, there is a DS for large vehicles, which is equipped with the cabin of an actual vehicle in Kashiwa campus. While improving the feeling of steering and pedaling, various sensors such as a camera for line-of-sight measurement have been installed to support the ITS Center's human factor researches.



低炭素モビリティ・ビジョン Low-Carbon Mobility Vision

低炭素モビリティの実現に向けて電気自動車（EV）へ電力供給するインフラの普及戦略を追及しています。特に、道路に埋め込まれたコイルを通じて走行中に充電できる「走行中ワイヤレス給電システム（DWPT）」に着目し、利便性と経済性を高める最適配置を数理的に検証しています。車両のバッテリー搭載量のコンパクト化、電力システムの送電コストの低減、安価な電力利用などの負荷分散が期待できます。

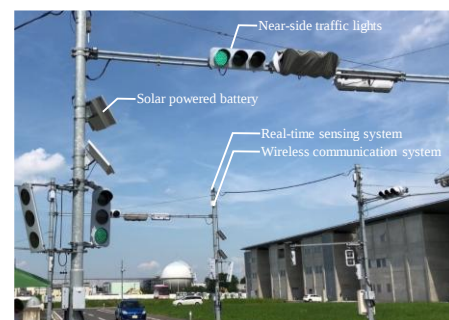
We are pursuing a strategy to expand infrastructure that supplies power to electric vehicles (EVs) as part of our efforts to realize low-carbon mobility. In particular, we are focusing on the "Dynamic Wireless Power Transfer (DWPT)" that allows for charging while driving through coils embedded in the road. We are mathematically verifying the optimal location of DWPTs to enhance convenience and economic viability. This approach is expected to lead to a reduction in the size of EV batteries, lower transmission costs for the power system, and the use of more affordable electricity through load distribution.



交通信号システム Traffic Signal System

「自律分散型交通信号システム」の開発・検証に取り組んでいます。「自律分散型交通信号システム」とは、交差点の各流入方向にある交通信号機それぞれが、センサ、制御ロジック、無線通信、独立電源の機能を持ち、自律的かつ相互に分散して動作しながら交通制御を行う仕組みです。

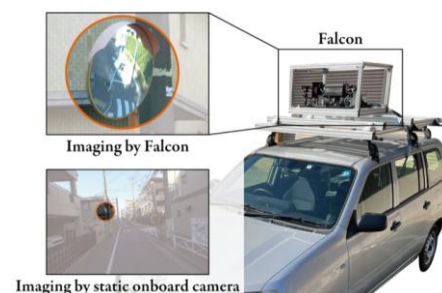
We are developing an "Autonomous Decentralized Traffic Signal System", in which traffic signal head for each intersection entry has functions of sensor, control logic, wireless communication, and independent power source to operate autonomously and mutually distributed to control traffic flows.



車載ビジョンシステム Onboard Vision System

車載のカメラを用いて、自己および周辺環境認識の高度化に資する技術の研究を行っています。特に、高速カメラを用いて物陰からの飛び出しをいち早く検出するシステムや、走行中にカーブミラーをトラッキングし、駆動光学系を用いて拡大注視することで、死角領域の高解像イメージングを可能とするシステムの開発などを行っています。

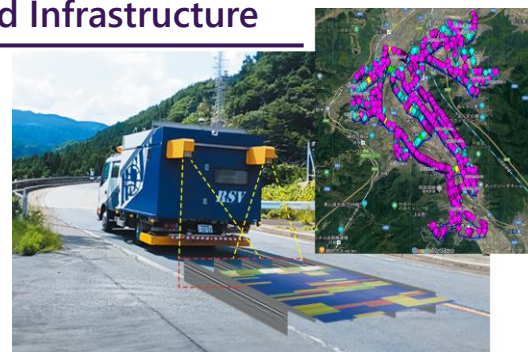
We are developing technologies that contribute to advanced recognition of the self- and surrounding-environment using onboard cameras. In particular, we have developed a system that quickly detects pedestrians suddenly emerging in front of a vehicle using a high-speed camera. We have also developed a system that enables high-resolution imaging of blind spots by tracking a traffic mirror while driving with an active vision system to magnify the traffic mirror.



道路インフラの四次元透視 4D Transparentization of Road Infrastructure

時速80km以上で高速走行しながら計測可能な車載型マルチチャンネル地中レーダーとLiDARにより道路インフラを計測し、信号処理と深層学習でアスファルトの損傷、埋設管、空洞、漏水などを三次元で可視化する技術を開発しています。自動運転技術と統合し、無人かつ高頻度な継続計測によって、時間変化まで捉える「四次元透視」技術の確立を目指しています。

We are developing a technology for three-dimensional visualization of road infrastructure conditions—such as asphalt damage, buried utilities, underground voids, and water leakage—by using vehicle-mounted, multi-channel Ground Penetrating Radar (GPR) and LiDAR, capable of high-speed measurements while driving at over 80 km/h. Integrated with autonomous driving technology, we aim to achieve fully unmanned, high-frequency monitoring, ultimately establishing a "four-dimensional transparentization" technology that captures not only spatial information but also temporal changes.



自動運転の社会実装 Societal Implementation of Automated Driving

自動運転の技術研究・社会科学研究や、実証実験などを手がけています。

車両の運動制御：バスのレベル4自動運転、協調型システムを利用した交差点通過、磁気マーカーを用いた操舵制御など

ヒューマン・マシン・インタフェース (HMI)：周囲の手動運転車などに対して自動運転・隊列走行中であることをトラックから情報発信する方法など

センシング技術：路側器による物標情報認識など

道路空間：より安全で低廉な自動運転システムの実現に資する物理的な道路インフラの改良

社会科学：法制度、政策、経済、都市デザインなどの多様な観点に基づいた、自動運転の社会受容性、社会に与える影響の分析、ビジネスモデル、エコシステムについての検討

実証実験：一般利用者也乗車する自動運転バスの実証実験（東京大学柏キャンパス ⇄ つくばエクスプレス柏の葉キャンパス駅など）

We are actively promoting technological and social-scientific studies as well as proving tests on automated driving.

Vehicle Dynamics and Control: Level 4 automated driving bus, navigating an intersection using vehicle-infrastructure cooperative system, steering control using magnetic markers.

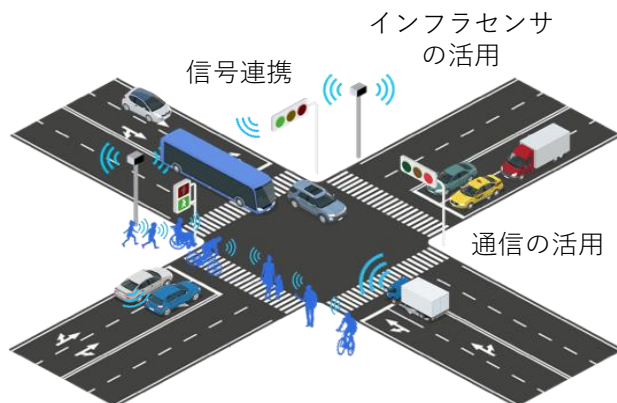
Human-Machine Interface (HMI): Exterior HMI of an automated driving vehicle: i.e., how to inform surrounding people (manual driving cars) that the platooning / automated driving is being performed.

Sensing Technology: Object detection information from roadside unit.

Roadway space: Improvements to physical road infrastructure that contribute to the realization of safer and more affordable automated driving systems.

Social-Scientific Study: Social impact analysis, business ecosystem of automated driving from the viewpoints of law, policy, and economics.

Proving Tests: A field test of an automated bus, with public passengers on board (Kashiwa Campus UTokyo ⇄ Kashiwanoha-Campus Station)



住民、利用者、事業者、開発者、通信、サービス、行政
多様な関係者による自動運転のエコシステムが形成される



受容性検討・実装課題抽出



技術の研究・開発

柏ITSスマートシティ Kashiwa ITS Smart City

柏ITSスマートシティは、さまざまな移動・交通情報を収集～蓄積～加工し、市民にとって身近な生活情報として可視化し、一人ひとりの気づきを高め、より良い行動を促していく「ヒトとマチと、ともに成長するITS」を目指し、地域や市民と一体となった取り組みが、環境への負荷を減らし、渋滞を緩和し、地域経済の活性を促していくことを目標としています。

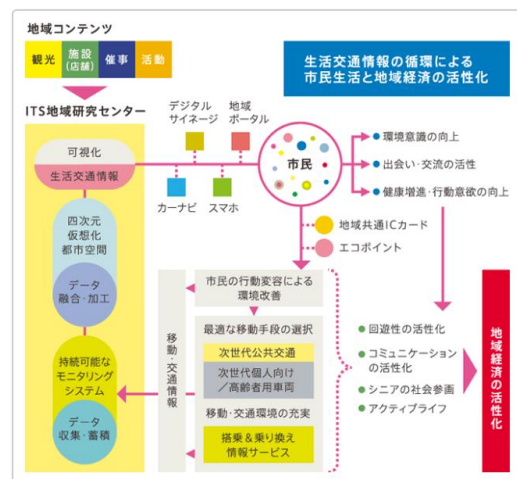
その一環として、内閣府のITS実証実験モデル都市に選定された千葉県柏市の交通まちづくり推進・支援を目的として、2009年に柏ITS推進協議会が設立されました。現在は、ITS技術の社会実装による地域の交通課題解決に向け活動を再編し、4つの部会を設置して活動を行っています。

これまでに、プローブ、ドライブレコーダ、MMSなどの情報を収集・統合して地域の交通状況・CO2排出状況や道路空間特性、円滑性指標、事故リスク指標などを可視化することで、地域行政における適切な交通施策の推進や、市民の意識向上・行動変容に役立てる仕組みを構築しています。2019年11月1日以来、柏の葉キャンパス駅～柏キャンパス間の約2.6kmで自動運転バスの実証実験を長期的に継続実施し、データの収集と中長期的な運行に向けた在り方の検討に取り組んでいます。

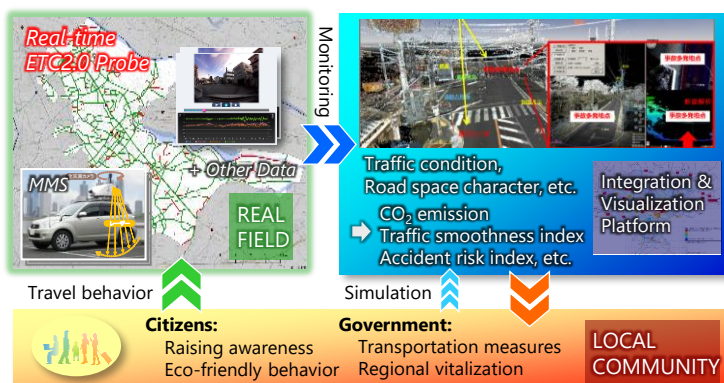
Kashiwa ITS Smart City aims to encourage the local society, reduce environmental impact, and mitigate traffic congestions through activities involving local society and citizens in Kashiwa City, Chiba Prefecture. By orienting "ITS enhancement with people and local society", the initiative collects, accumulates, processes, and visualizes traffic data to encourage each citizen to be motivated and make better travel behaviors.

For that, Kashiwa ITS Promotion Council was established to promote and support the transit-oriented development of Kashiwa City in 2009. At present, four subcommittees operate under the council, providing solutions to local transport issues through social implementation.

So far, we have developed a system that collects and integrates various types of data, such as probe vehicles, driving video recorders, and mobile mapping systems. This system outputs and visualizes traffic conditions, CO₂ emissions, road space characteristics, traffic smoothness index, accident risk index, etc. These insights can support better local transport programs, enhance citizen awareness, and encourage changes in travel behavior. We have also conducted a field operational test of an automated driving bus on an approximately 2.6-km route between Kashiwanoha Campus Station of the Tsukuba Expressway Railway and UTokyo Kashiwa Campus. We continuously collect data and discuss the future deployment of automated bus services.



柏ITSスマートシティの展開フロー
(柏ITS推進協議会Web)



 東京大学生産技術研究所

ITS R&R 実験フィールド (柏キャンパス)

ITS R&R Experiment Field (Kashiwa Campus)



柏地区の北側に広がるITS R&R 実験フィールド（鉄道試験線、走行試験走路、交通信号機、踏切）や、大型車用ドライビングシミュレータ等は、大学ではあまり見られない実スケールの実験が可能な研究設備です。自動運転・運転支援や、車両・レール系の摩擦・接触、交通制御をはじめとした様々な研究に活用され、共同研究等を通じて外部の企業・機関にも多く利用されています。

The test field (railway test track, proving ground, traffic lights, railroad crossing) located on the north side of the Kashiwa Campus, and the driving simulator for large vehicles enable large-scale experiments, which are rarely seen in universities. They are actively used for research on automated driving, driving assistance, frictional contact on railroad, traffic control, etc., and often used by external companies and institutes through joint research.

走行試験路と実験用交通信号機・踏切

アスファルト舗装された試験路（最大直線長約300m）には、自動車や二輪車、飛行体などに関する様々な実験に対応できる環境が整備されています。実際の信号機・踏切と同型のものが設置された道路環境を模擬しており、公道では実施が難しい実車実験を行うことができます。

The proving ground (about 300 meters in maximum length) with asphalt pavement is prepared for the experiment of vehicles, motorcycles and drones. The road track with authentic traffic signals and railroad crossing enable actual experiments that are difficult to perform on public roads.



大型車用ドライビングシミュレータ

Driving Simulator for Large Vehicle

大型車特有の視界を考慮したビジュアルシステムを備えた6軸モーション装置付きドライビングシミュレータを活用して、公共交通システムや物流システムの自動運転・隊列走行の実現に求められるHMI（Human Machine Interface）や社会受容性の評価に関する研究を推進しています。

The driving simulator with 6-axis motion generator for large vehicles is utilized for evaluating Human Machine Interface (HMI) and social receptivity to realize the automated driving and platooning vehicles in public transportation and distribution systems.

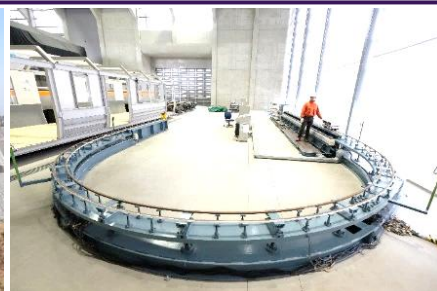


鉄道試験線

Railway Test Track

全長約333mの実スケールの試験線には、直線、緩和・定常曲線、分岐器、踏切などがあり、車両、ライトレール車両の走行実験および各種交通モードとの融合に関する研究が可能です。1/10スケールモデル走行実験装置は、模型車両により新方式台車の走行試験、脱線安全性の向上に関する研究などに活用されています。

The full-scale test track is 333 meters long and includes straight, transition curve, stationary curve, switch and crossing. The railroad allows us the test driving in the multi-mode transportation. One-tenth scale model has been utilized for the study on new style trucks and the safety against derailments.



軌道系研究実験車両

Experimental Vehicles for Test Track

試験線の走行実験に用いる研究用車両は、保線作業員の輸送用のカートや実際に運用されていた台車などです。これらの車両を用いて、車輪・レール系の接触問題・トライボロジー、車両・軌道系の異常検知の研究、ワイヤレスによる鉄道踏切制御などに関する研究を進めています。

The research vehicles used for running experiments on the test track include carts originally designed for transporting maintenance workers and bogies that were once in actual operation. Using these vehicles, we are conducting studies on wheel-rail contact mechanics and tribology, anomaly detection in vehicle and track systems, and wireless control of railway crossings.



教育・人材育成・社会還元

Education, Human Resource Development, and Social Return Activities

特別研究会：「ITSに関する研究懇談会」(RC-24)では、概ね月1回、産官学の各方面から講師をお招きし、ITS関連の技術開発動向や政策などに関する最新の話題提供を通じて、活発な意見交換を行っています。オンラインと対面のハイブリッド開催を基本として実施しています。(参加には(一財)生産技術研究奨励会への登録が必要です。)

ITSセミナー：ITSセンターの研究成果の社会還元、地域のニーズに即したITSの普及促進、地域の人材育成、交流を目的としたITSセミナーを年2回程度、地域の大学、ITS関連の組織と共同で開催しています。主に当センターおよび開催地の大学・研究機関・自治体・諸団体等から最新の研究、事業の進め方、成果を相互に紹介するほか、地域に密着したITSを展開するためのディスカッションなどを行っています。

UTmobilityフォーラム：総合融合工学とされるITSは、事業化の難しさと人材不足が実現を阻害する要因とも言われます。当センターでは、東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構 (UTmobility) の一員として、学内の各部署と合同で、一般向けの専門講座を毎年開催しています。講座は主に研究成果の発表、施設見学、ディスカッションなどで構成されます。これらを通じて日頃の活動をご理解頂くとともに、ITSに関する技術開発、事業化、地域展開などに必要な人材育成の一助として頂くことが目的です。

Research Committee: We host a talk seminar with frank and active discussion on the latest ITS topics including technological trends and political solutions. The lecturer is invited from industry, academia, or government. The seminars are held in a hybrid format, both in-person and online, in the evening, approximately every month.

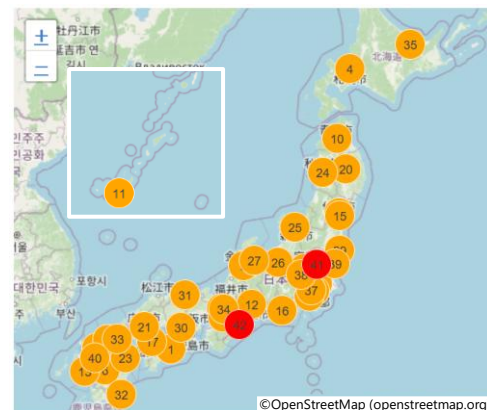
ITS Seminar: We organize a series of seminars in various local areas of Japan about twice a year. Our aim is to share our achievements with society, promote ITS based on not only central administration but also local needs, and foster interactions with local areas. During the seminar, local research institutes and governments, along with our team, introduce their researches and projects to each other. Discussions are held to advance the evolution of ITS in these local areas.

UTmobility Forum: The lack of human resources and the difficulty in encouraging business are said to be major issues in promoting ITS, a comprehensive fused engineering. As a member of The Mobility Innovation Collaborative Research Organization of UTokyo (UTmobility), we, along with other departments in the university, are jointly organizing a special course for the development of human resources in technological development, business promotion, and the local-area evolution of ITS.



ITSセミナーの様子 Past ITS Seminar

ITSセミナー 開催履歴 History of ITS Seminar



特別研究会の ご案内

題目例 (RC-24)

「ITSに関する研究懇談会」(RC-24)では参加者を募集しています。詳しくは当センターのWebページをご覧ください。また、「オーガニック・ビークルダイナミクス研究会」(RC-59)、「ハードとソフトから交通信号制御を見直す研究懇談会」(RC-79)へのご参加も募集中です。

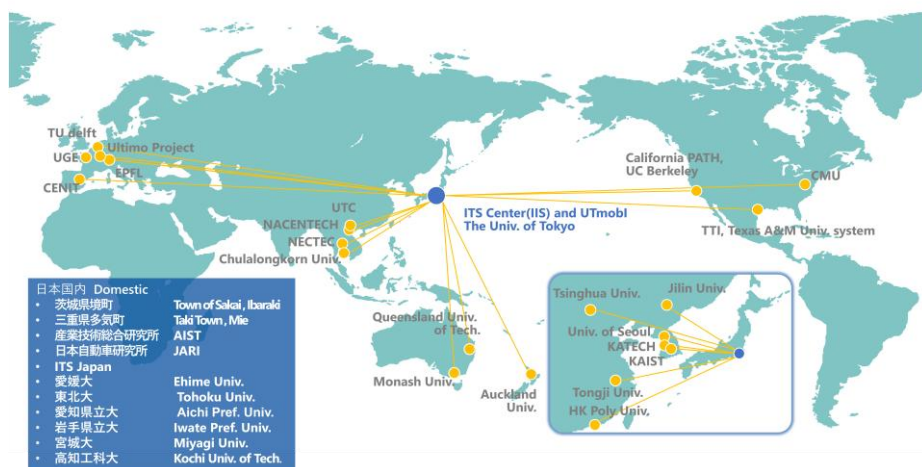
●オープンSDVと協調型自動運転 ●大学発ベンチャーという選択肢 ●自動運転時代の情報通信インフラに関する総務省の取組 ●AI時代における自動運転車の社会的ルールの在り方 ●日本の公共交通の未来 ●日産のモビリティ・サービスへ向けた取り組み ●鉄道駅における遠隔監視制御の仕組みについて～阪神電車での事例と近年の動向～ ●自動運転の民主化 ●自動運転の実現に向けた取り組みについて ●シンガポールERP2.0について

国際・国内連携 Global / Domestic Collaborations

国内外の大学や研究機関との間で、共同研究やシンポジウムの共同開催、人材交流などを行うこと等を定めた研究協力協定(MOU)を締結し、国際的な連携を積極的に進めています。これまでも北京、シンガポール、バンコク、ブリスベン、台北、クアラルンプール、オークランド、上海、長春、ハノイなどで共同シンポジウムを開催しました。

ITS Center is actively engaged in international and domestic collaborations. We conclude agreements on research cooperation (MOU) with other universities and institutes, for joint research and symposium, exchanging faculties and students. We have ever held joint symposiums in Beijing, Singapore, Bangkok, Brisbane, Taipei, Kuala Lumpur, Changchun, and Hanoi, etc.

これまでのMOU締結実績 Achievements about MOU



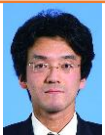
東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構

UTmobility

2018年7月、ITSセンターは、生産技術研究所を中心とした学内の3部署によりモビリティ・イノベーション連携研究機構 (UTmobility) を発足させ、2019年にはこれを8部署に拡大して、文理融合で総合的にモビリティ・イノベーションに資する知の体系化に取り組んでいます。

The **Mobility Innovation Collaborative Research Organization (UTmobility)** was established in July 2018 led by ITS center with collaboration of three faculty and institutes in UTokyo. It was further enhanced with in total eight faculties and institutions in July 2019. It devotes to establish integrated systematic knowledge for the mobility-innovation.



 センター長・教授 Director, Professor 中野 公彦 NAKANO Kimihiko 生産技術研究所 IIS-2 機械生体システム制御工学 Mechanical and Biological Systems Control	 副センター長・准教授 Vice Director, Associate Professor 本間 裕大 HONMA Yudai 生産技術研究所 IIS-5 都市環境数理工学 Urban Environmental Mathematical Eng.	 教授 Professor (UTmobl 機構長 Director of UTmobl) 大口 敬 OGUCHI Takashi 生産技術研究所 IIS-5 大学院情報学環 III 交通制御工学 Traffic Management and Control
 教授 Professor 小倉 賢 OGURA Masaru 生産技術研究所 IIS-4 環境触媒・材料科学 Environmental Catalyses and Material Science	 教授 Professor 坂本 慎一 SAKAMOTO Shinichi 生産技術研究所 IIS-5 環境音響工学 Environmental Acoustic Engineering	 教授 Professor 杉浦 慎哉 SUGIURA Shinya 生産技術研究所 IIS-3 ワイヤレス通信ネットワーク Wireless Communication Networks
 教授 Professor 豊田 正史 TOYODA Masashi 生産技術研究所 IIS-3 インタラクティブデータ解析 Interactive Data Analysis	 教授 Professor 吉川 暢宏 YOSHIKAWA Nobuhiro 生産技術研究所 IIS-1 マルチスケール固体力学 Multi-scale Solid Mechanics	 准教授 Associate Professor 上條 俊介 KAMIJO Shunsuke 生産技術研究所 IIS-3 応用マルチメディア情報媒介システム Applied Multimedia Information Processing
 准教授 Associate Professor 平岩 洋三 HIRAIWA Yozo 生産技術研究所 IIS-5 交通政策論 Transport Policy	 准教授 Associate Professor 水谷 司 MIZUTANI Tsukasa 生産技術研究所 IIS-5 リアルタイム空間解析工学 Real-Time Spatial Analysis	 准教授 Associate Professor 山川 雄司 YAMAKAWA Yuji 生産技術研究所 IIS-2 高速柔軟ロボティクス High-speed Flexible Robotics
 特任准教授 Proj. Associate Professor 鳥海 梓 TORIUMI Azusa 生産技術研究所 IIS-5 交通工学 Traffic Engineering	● 基礎系 Fundamental ● 機械・制御系 Mechanical, Control ● 電気・電子・情報・通信系 Electric, Electronic, Info., Comm. ● 物質・化学系 Material, Chemistry ● 土木・交通・建築系 Civil, Transport, Architectural 参加メンバー Regular members 協力メンバー Cooperating members	

羽佐田 紘之 SHASADA Hiroyuki 助教 Research Associate 空間行動数理工学 Mathematical Eng. For Spatial Behavior	平野 正浩 HIRANO Masahiro 助教 Research Associate 高速視覚情報処理 High-Speed Visual Info. Processing	王 威 WANG Wei 助教 Research Associate 機械システム制御、人間工学 Mechanical Systems Control, Human Factors
池谷 風馬 IKEYA Fuma 特任助教 Proj. Research Associate 交通工学・都市交通計画 Traffic Engineering Urban Transportation Planning	霜野 慧亮 SHIMONO Keisuke 特任助教 Proj. Research Associate 機械力学・制御 Mechanical Dynamics and Control	外山 友里絵 TOYAMA Yurie 特任助教 Proj. Research Associate 都市交通計画、国際連携 Urban Transportation Planning International Cooperation
内村 孝彦 UCHIMURA Takahiko 特任研究員 Project Researcher 自動運転に関する海外連携 Int'l Cooperation on Automated Vehicle Tech.	梅田 学 UMEDA Manabu 特任研究員 Project Researcher 自動運転に関する海外連携 Int'l Cooperation on Automated Vehicle Tech.	萩野 光明 HAGINO Mitsuaki 特任研究員 Project Researcher 知能機械システム Intelligent Mechanical System 人間工学 Human Factors ユーザ工学 User Engineering
長谷川 悠 HASEGAWA Yu 特任研究員 Project Researcher PMVの歩行者への影響、自動運転の社会・経済への影響評価 Impact of PMVs on Pedestrians, Impact of Automated Driving on Society and the Economy	山田 美子 YAMADA Yoshiko 特任研究員 Project Researcher	小野 晋太郎 ONO Shintaro リサーチフェロー Research Fellow 福岡大学 Fukuoka University 時空間モビリティ情報学 Spatiotemporal Mobility Informatics
天野 肇 AMANO Hajime シニア協力員 Senior Cooperator (一社) モビリティ・イノベーション・アライアンス Mobility Innovation Alliance Japan 運転支援システム Advanced Driving Assist System 交通情報システム Traffic Information System	岩崎 克康 IWASAKI Katsuyasu シニア協力員 Senior Cooperator 都市計画 Urban Planning	佐藤 昌之 SATO Masayuki シニア協力員 Senior Cooperator ITS Japan 企業活動法務 Corporate Legal Adviser

連携メンバー
External Members学 Academia
33 名官 Government
14 名産 Industry
8 名連携メンバーの詳細はこちら
Details on External Members

お問い合わせ Contact

<http://www.its.iis.u-tokyo.ac.jp>

東京大学 生産技術研究所
ハーモニック・モビリティ研究センター
(ITSセンター)
Harmonic Mobility Research Center (ITS Center),
Institute of Industrial Science,
The University of Tokyo
駒場リサーチキャンパス Komaba Research Campus
〒153-8505 東京都目黒区駒場4丁目6番1号
TEL: 03-5452-6565 FAX: 03-5452-6800
4-6-1 Komaba, Meguro-ku, Tokyo, 1538505 JAPAN
TEL: +81-3-5452-6565 FAX: +81-3-5452-6800

柏キャンパス Kashiwa Campus
〒277-8574 千葉県柏市柏の葉5丁目1番5号
TEL: 04-7136-6971 FAX: 04-7136-6972
5-1-5 Kashiwanoha, Kashita City, Chiba, 2778574 JAPAN
TEL: +81-4-7136-6971 FAX: +81-4-7136-6972

