

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	26220906	研究期間	平成26年度～平成30年度
研究課題名	移動体観測に基づく交通ネットワークの動的リスクマネジメント	研究代表者 (所属・職) (平成29年3月現在)	桑原 雅夫（東北大学・大学院情報科学研究科・教授）

【平成29年度 研究進捗評価結果】

評価	評価基準	
	A+	当初目標を超える研究の進展があり、期待以上の成果が見込まれる
○	A	当初目標に向けて順調に研究が進展しており、期待どおりの成果が見込まれる
	A-	当初目標に向けて概ね順調に研究が進展しており、一定の成果が見込まれるが、一部に遅れ等が認められるため、今後努力が必要である
	B	当初目標に対して研究が遅れており、今後一層の努力が必要である
	C	当初目標より研究が遅れ、研究成果が見込まれないため、研究経費の減額又は研究の中止が適当である
(意見等)		
<p>本研究は、火災など突発事象や津波・豪雪・洪水などの自然災害において、①新しい移動体観測技術により交通システム利用者の行動モニタリング手法を高度化し、②時空間解像度が高い行動データを用いた動的ネットワーク交通流解析モデルを開発し、③システム障害が発生した交通ネットワークの信頼性回復のための動的リスクマネジメント手法を構築することにある。複数の地域でのフィールド調査などにより、幾つかの重要な進展があり、研究は順調に進展している。</p> <p>①、②、③の研究グループはそれぞれ堅実に成果を上げているが、本研究の目標に効果的に到達するには、グループ間のより有機的な連携が望まれる。また、研究内容・成果の積極的な公表・普及には今後一層の努力が望まれる。</p>		