

## Curriculum Vitae

Name Pongsathorn Raksincharoensak  
Affiliation Department of Mechanical Systems Engineering,  
Faculty of Engineering  
Tokyo University of Agriculture and Technology  
Job Position Professor  
Address 2-24-16 Naka-cho Koganei Tokyo 184-8588 Japan  
Tel. +81-423-88-7397  
Fax. +81-423-88-7425  
e-mail pong(at)cc.tuat.ac.jp  
Web of Science Researcher ID [C-1585-2013](#)  
ORCID [0000-0003-1974-2592](#)



### Education

April 1999, Bachelor of Engineering, Chulalongkorn University (Cum Laude)  
March 2002, Master of Engineering, Tokyo University of Agriculture and Technology  
March 2005, Ph.D. in Engineering, Tokyo University of Agriculture and Technology

### Work experience

October 2004-May 2005 Research Associate(Special-assigned), Tokyo University of Agriculture and Technology  
June 2005 - September 2006 Research Associate, Tokyo University of Agriculture and Technology  
October 2006-March 2011 Associate Professor (Tenure Track), Tokyo University of Agriculture and Technology  
April 2011- February 2019 Associate Professor (Tenure), Tokyo University of Agriculture and Technology  
March 2019- Present Professor, Tokyo University of Agriculture and Technology

### Awards

September 2019 FAST-zero'19 Symposium Best Paper Award  
March 2019 JSME Transportation and Logistics Division, Certificate of Merit for Paper and Presentation  
July 2018 AVEC'18 Symposium Best Paper Award  
May 2018 JSAE Best Paper Award  
September 2017 FAST-zero'17 Symposium Best Paper Award  
October 2016 Masao Horiba Award for "Autonomous Driving Technology"  
May 2014 JSAE Asahara Scientific Award  
May 2013 JSAE Spring Convention Best Presentation Award  
April 2013 2013 APAC International conference on Automotive Engineering Best Paper Award  
November 2012 2012 FISITA Automotive World Congress Outstanding Paper Award  
September 2011 FAST-zero'11 International Symposium Best Paper Award

### Research Interests

- Vehicle Dynamics and Control
- Active Safety : Autonomous Driving and Advanced Driver Assistance Systems
- Driver Model
- Human-Machine-Interface in control applications

### Publications (Journals and Proceedings)

#### Representative Works

#### Books

- (1) 永井正夫、ポンサトーン・ラクシンチャローンサク、カー・ロボティクス、ZMP パブリッシング、2010.12.15 出版（第2版）
- (2) Masao Nagai and Pongsathorn Raksincharoensak, Vehicle Dynamics of Modern Passenger Cars, Chapter 5, Chassis Control and Automated Driving (CISM International Centre for Mechanical Sciences), Springer-Verlag 2018.

#### Journal Publications (109 Papers, as of April 2022) Web of Science Core Collection(◆)

- (1) Leonard Stepien, Silvia Thal, Roman Henze, Hiroki Nakamura, Jacobo Antona-Makoshi, Nobuyuki Uchida, Pongsathorn Raksincharoensak, Applying Heuristics to Generate Test Cases for Automated Driving Safety Evaluation, Applied Sciences, 2021, 11(21), 10166.  
<https://doi.org/10.3390/app112110166>
- (2) Yuichi Saito, Fumio Sugaya, Shintaro Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Hideo Inoue, A context-aware driver model for determining recommended speed in blind intersection situations, Accident Analysis & Prevention, Vol. 163, December 2021, 106447.  
<https://doi.org/10.1016/j.aap.2021.106447>
- (3) Yan Zhang, Xun Shen and Pongsathorn Raksincharoensak, Automated Vehicle's Overtaking Maneuver with Yielding to Oncoming Vehicles in Urban Area Based on Model Predictive Control, Applied Sciences, 2021, 11(19), 9003.  
<https://doi.org/10.3390/app11199003>
- (4) ◆Toshinori Kojima and Pongsathorn Raksincharoensak, Risk-Sensitive Rear-Wheel Steering Control Method Based on the Risk Potential Field, Applied Science 2021, Vol. 11(16), 7296, pp. 1-22.  
<https://doi.org/10.3390/app11167296>
- (5) ◆Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Shunsaku Arita, Rei Kato, Experimental Validation on Intersection Turning Trajectory Prediction Method for Advanced Driver Assistance System Based on Triclothoidal Curve, Applied Sciences, 2021, 11(13), 5900.  
<https://doi.org/10.3390/app11135900>

- (6) Yuichi Saito , Ryoma Yoshimi, Shinichi Kume, Xun Shen , Akito Yamasaki, Ryosuke Matsumi, Takuma Ito, Toshiki Kinoshita, Shintaro Inoue, Tsukasa Shimizu, Masao Nagai, Hideo Inoue, and Pongsathorn Raksincharoensak, Effectiveness of a Driver Assistance System With Deceleration Control and Brake Hold Functions in Stop Sign Intersection Scenarios, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems ( Early Access ), 2021, pp. 1-12.  
<https://doi.org/10.1109/TITS.2021.3085847>
- (7) ◆Xun Shen, Xingguo Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak, Probabilistic Bounds on Vehicle Trajectory Prediction Using Scenario Approach, IFAC-PapersOnline, 2020, vol. 53, no. 2, pp. 2385-2390.  
Available online 14 April 2021.<https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2020.12.038>
- (8) Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak, Pedestrian-aware statistical risk assessment, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, early access  
<https://doi.org/10.1109/TITS.2021.3074522>
- (9) ◆Yuichi Saito, Ryoma Yoshimi, Shinichi Kume, Masahiro Imai, Akito Yamasaki, Takuma Ito, Shintaro Inoue, Tsukasa Shimizu, Masao Nagai, Hideo Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Effects of a driver assistance system with foresighted deceleration control on the driving performance of elderly and younger drivers, Transportation Research Part F: Traffic Psychology and Behaviour, February 2021, Vol. 77, PP. 221-235.  
<https://doi.org/10.1016/j.trf.2020.12.017>
- (10)◆Ganesh Sethuraman, Phi Robert Tran, Aybike Ongel, Markus Lienkamp, Pongsathorn Raksincharoensak, Development of a Parametric Packaging and Sizing Tool for Autonomous Electric Bus System, Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part D: Journal of Automobile Engineering.  
<https://doi.org/10.1177/0954407020972268>
- (11)Hiroto Suto, Xingguo Zhang, Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak, Norimichi Tsumura, Virtual-reality-based Training System for the Improvement of the Driver's Ability to Predict Dangers in Driving Situations, Journal of Electrical Engineering, 2020, Vol. 8 (1), pp. 8-16.  
<https://doi.org/10.17265/2328-2223/2020.01.002>
- (12)◆Xun Shen, Xingguo Zhang, Tinghui Ouyang, Yuanchao Li, Pongsathorn Raksincharoensak, Cooperative comfortable-driving at signalized intersections for connected and automated vehicles, IEEE Robotics and Automation Letters, 2020, vol. 5, no. 4, pp. 6247-6254.  
<https://doi.org/10.1109/LRA.2020.3014010>
- (13)◆Yutaka Hamaguchi, and Pongsathorn Raksincharoensak, Automated Steering Control System for Semi-Trailer Vehicle in Reverse Parking Maneuver Considering Motion Planning by Simulation of Feedback Control System, Journal of Robotics and Mechatronics, 2020, Vol. 32, No. 3, pp. 561-570.  
<https://doi.org/10.20965/jrm.2020.p0561>
- (14)◆Kenta Maeda, Junya Takahashi, and Pongsathorn Raksincharoensak, Lane-Marker-Based Map Construction and Map Precision Evaluation Methods Using On-Board Cameras for Autonomous Driving, Journal of Robotics and Mechatronics, 2020, Vol.32, No.3, pp. 613-623.  
<https://doi.org/10.20965/jrm.2020.p0613>

- (15)◆Sethuraman, G., Schwarz, M., Maxl, S., Ongel, A., Lienkamp, M., Raksincharoensak, P., Development of an Overall Vehicle Sizing and Packaging Tool for Autonomous Electric Buses in the Early Concept Phase, SAE Journal of Commercial Vehicles, 2020, Vol. 13, No. 1, pp. 23-42.  
<https://doi.org/10.4271/02-13-01-0002>
- (16)井上慎太郎, 齊藤 裕一, 山崎 彬人, 木下 俊貴, 佐藤 文哉, 伊藤 太久磨, 清水 司, 齋藤 創, 内田 信行, 井上秀雄, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 人間と機械の分担率に基づくリスク回避のための協調型操舵支援システム, 自動車技術会論文集, 2019, Vol.50, No.6, pp.1646-1652.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.50.1646>
- (17)Shunsaku Arita and Pongsathorn Raksincharoensak, Optimal Path Construction Incorporating a Biarc Interpolation and Smooth Path Following for Automobiles, SICE Journal of Control, Measurement and System Integration, 2020, Vol. 13, No. 2, pp. 23-29.  
<https://www.sice.jp/pub/vol13no2.html#paper1>
- (18)有田俊作, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, クロソイド曲線による初期と終端の曲率が指定可能な経路生成手法, 日本機械学会論文集, 2019, Vol.85, No. 878, pp.1-15.  
<https://doi.org/10.1299/transjsme.19-00090>
- (19)◆Yuichi Saito and Pongsathorn Raksincharoensak, Effect of risk-predictive haptic guidance in one-pedal driving mode, Cognition, Technology & Work, 2019, Vol. 21, No. 4, pp. 671-684.  
<https://doi.org/10.1007/s10111-019-00558-3>
- (20)◆Raksincharoensak, P., Sato, D. and Lidberg, M., Direct Yaw Moment Control for Enhancing Handling Quality of Light-Weight Electric Vehicles with Large Load to Curb Weight Ratio, Applied Sciences: Mechanical Engineering, 2019, Vol.9, Issue 5, No.1151, pp.1-27.  
<https://doi.org/10.3390/app9061151>
- (21)前田健太, 高橋絢也, 児島隆生, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動運転用地図の自動生成における地図精度判定手法の検討, 自動車技術会論文集, 2018, Vol.49, No.5, pp. 1074-1079.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.49.1074>
- (22)江澤和浩, 赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 前田健太, 児島隆夫, 自転車の他者追い越し場面における移動予測に基づく自動減速制御システムに関する研究, 日本機械学会論文集, 2018, Vol. 84, No. 865, p. 17-00557.  
<https://doi.org/10.1299/transjsme.17-00557>
- (23)横山篤, 吉川尚杜, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 仮想斥力場による2次元平面の障害物回避制御, 自動車技術会論文集, Vol.49, No.2, pp.353-358, 2018.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.49.353>
- (24)◆Abdul Hamid, U.Z., Ariff, M., Zamzuri, H., Saito, Y., Zakaria, M., Rahman, M., Raksincharoensak, P., Piecewise Trajectory Replanner for Highway Collision Avoidance Systems with Safe-Distance Based Threat Assessment Strategy and Nonlinear Model Predictive Control, Journal of Intelligent & Robotic Systems, 2018, Vol.90, No.3, pp.363-385.  
<https://doi.org/10.1007/s10846-017-0665-8>

- (25)◆Abdul Hamid, U.Z., Zamzuri, H., Yamada, T., Abdul Rahman, M.A., Saito, Y., Raksincharoensak, P., Modular Design of Artificial Potential Field and Nonlinear Model Predictive Control for Vehicle Collision Avoidance System with Move Blocking Strategy, Proc. IMechE, Part D: Journal of Automobile Engineering, 2018, Vol.232, Issue 10, pp.1353-1373.  
<https://doi.org/10.1177/0954407017729057>
- (26)Abdul Hamid, U.Z., Saito, Y., Zamzuri, H., Abdul Rahman, M.A., Raksincharoensak, P., A Review on Threat Assessment, Path Planning and Path Tracking Strategies for Collision Avoidance Systems of Autonomous Vehicles, International Journal of Vehicle Autonomous Systems, 2018, Vol. 14, No.2, pp.134-169.
- (27)◆Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Risk Predictive Driver Assistance System for Collision Avoidance in Intersection Right Turn, Journal of Robotics and Mechatronics, 2018, Vol.30, No.1, pp.15-23. <https://doi.org/10.20965/jrm.2018.p0015>
- (28)◆Wahid, N., Zamzuri, H., Rahman, M.A.A., Kuroda, S., Raksincharoensak, P., Study on potential field based motion planning and control for automated vehicle collision avoidance systems, 2017 IEEE International Conference on Mechatronics, 2017, pp. 208-213.  
<https://doi.org/10.1109/ICMECH.2017.7921105>
- (29)高梨宏之, 阿部 勝哉, 道辻 洋平, 小竹 元基, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 林 隆三, 日本機械学会論文集, 2017, Vol.83, No. 855, pp.1-14.  
<https://doi.org/10.1299/transjsme.17-00224>
- (30)山崎彬人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹元基, 車載カメラを用いたドライバの顔向き推定による注視領域抽出, 自動車技術会論文集, 2017, Vol. 48, No. 5, pp. 1113-1119.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.48.1113>
- (31)赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 先読み運転支援を可能にするための逆衝突確率モデルを用いた経路計画手法に関する研究, 自動車技術会論文集, 2017, Vol. 48, No. 4, pp. 859-865.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.48.859>
- (32)山崎彬人, 上浦和明, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ステレオカメラを用いたプレビューサスペンション制御のための路面変位推定, 電気学会C部門特集号「知能メカトロニクス分野と連携する知覚情報技術」, 2017, Vol.137, No. 9, pp. 1177-1184.
- (33)吉川尚杜, 加藤篤, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 岡本裕之, 大島康平, 曾根原努, 直接ヨーモーメント制御による超小型電気自動車の耐転覆性能向上に関する研究, 自動車技術会論文集, 2017, Vol.48, No.2, pp. 363-369.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.48.363>
- (34)Hideo Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Shintaro Inoue, Intelligent Driving System for Safer Automobiles, Journal of Information Processing, 2017, Vol.25, pp.32-43.  
<https://doi.org/10.2197/ipsjip.25.32>
- (35)Yuichi Saito, Pongsathorn Raksincharoensak, Shared Control in Risk Predictive Braking Maneuver for Preventing Collisions with Pedestrians, IEEE Transactions on Intelligent Vehicles, 2016, Vol.1, No. 4, pp.314-324.  
<https://doi.org/10.1109/TIV.2017.2700210>

- (36)井上慎太郎, 相川弘幸, 井上秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, DYC と操舵支援による人間機械協調型運転支援システムに関する研究 (第2報), 自動車技術会論文集, 2017, Vol.48, No.1, pp. 111-118.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.48.111>
- (37)齊藤 裕一, 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 潜在リスク予測ドライバモデルに基づくブレーキ制御支援システムの設計と有効性評価, 自動車技術会論文集, 2016, Vol.47, No. 6, pp. 1417-1424.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.47.1417>
- (38)清水 司, 大桑政幸, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 緊急ブレーキを仮定した衝突速度に基づく潜在リスクの定量化, 自動車技術会論文集, 2016, Vol.47, No. 6, pp. 1411-1416.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.47.1411>
- (39)◆Keisuke Kazama, Yasuhiro Akagi, Pongsathorn Raksincharoensak and Hiroshi Mouri, Fundamental Study on Road Detection Method Using Multi-Layered Distance Data with HOG and SVM, Journal of Robotics and Mechatronics, 2016, Vol. 28, No.6, pp. 870-877.  
<https://doi.org/10.20965/jrm.2016.p0870>
- (40)Pongsathorn Raksincharoensak, Takahiro Hasegawa and Masao Nagai, Motion Planning and Control of Autonomous Driving Intelligence System Based on Risk Potential Optimization Framework, International Journal of Automotive Engineering, 2016, Vol. 7, pp. 53-60.  
[https://doi.org/10.20485/jsaeijae.7.AVEC14\\_53](https://doi.org/10.20485/jsaeijae.7.AVEC14_53)
- (41)井上慎太郎, 小澤拓巳, 平野豊, 井上秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, DYC と操舵支援による人間機械協調型運転支援システムに関する研究—経路追従走行における高齢ドライバーへの支援効果—, 自動車技術会論文集, 2016, Vol.47, No.3, pp. 737-743.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.47.737>
- (42)北原 圭, 玉川 迅, 吉田 秀久, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 低速走行時の操舵負担解消を目指した新しい操舵系の開発とその有効性, 日本機械学会論文集, 2016, Vol.82, No.840, pp.1-13.  
<https://doi.org/10.1299/transjsme.15-00687>
- (43)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 土屋滉一, 山崎彬人, 毛利宏, 永井正夫, 無信号交差点の出会い頭事故防止のための二段停止自動走行制御システムに関する研究, 日本機械学会論文集, 2016, Vol. 82, No. 834, pp. 1-13.  
<https://doi.org/10.1299/transjsme.15-00475>
- (44)◆Kazuhiro Ezawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Hazard Anticipatory Autonomous Braking Control System Based on 2-D Pedestrian Motion Prediction, Journal of Robotics and Mechatronics, 2015, Vol. 27, No. 6, pp. 636-644.  
<https://doi.org/10.20965/jrm.2015.p0636>
- (45)◆Pongsathorn Raksincharoensak and Yuta Akamatsu, Development of Collision Avoidance System in Right Turn Maneuver Using Vehicle-in-the-Loop Simulation, Journal of Robotics and Mechatronics, 2015, Vol. 27, No.6, pp.627-635.

<https://doi.org/10.20965/jrm.2015.p0627>

- (46)赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 運転行動解析のための点群位置合わせに基づく走行軌跡の復元に関する研究, 精密工学会誌, 2015, Vol.81, No.12, pp.1113-1118.

<https://doi.org/10.2493/jjspe.81.1113>

- (47)藤田光伸, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, ヒヤリハットデータベースによる追突ヒヤリハットの分析, 自動車技術会論文集, 2015, Vol. 46, No. 6, pp. 1163-1170.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.46.1163>

- (48)ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 岩野孝, 山崎彬人, 毛利宏, 永井正夫, 障害物回避時における自律運転知能システムの間機械協調特性に関する研究, 自動車技術会論文集, Vol. 46 No.6, pp. 1137-1144, 2015.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.46.1137>

- (49)岩野孝, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 山崎彬人, 毛利宏, 永井正夫, ステアバイワイヤを用いた自律運転知能システムの間機械協調特性に関する研究, 自動車技術会論文集, 2014, Vol. 46, No. 2, pp. 503-508.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.46.503>

- (50)長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 山崎彬人, 毛利宏, 永井正夫, リスクポテンシャルを考慮した最適制御理論による自律運転知能システムに関する研究, 自動車技術会論文集, 2015, Vol. 46, No. 2, pp. 497 - 502.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.46.497>

- (51)◆Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Study on Autonomous Intelligent Drive System based on Potential Field with Hazard Anticipation, Journal of Robotics and Mechatronics, 2015, Vol.27, No.1, pp.5-11.

<https://doi.org/10.20965/jrm.2015.p0005>

- (52)◆Pongsathorn Raksincharoensak, Yuta Akamatsu, Katsumi Moro, and Masao Nagai, Driver Speed Control Modeling for Predictive Braking Assistance System Based on Risk Potential in Intersections, Journal of Robotics and Mechatronics, 2014, Vol.26, No.5, pp.628-637.

<https://doi.org/10.20965/jrm.2014.p0628>

- (53)西郷慎太郎, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, 先行車追従時のドライバモデルに基づく個別適合型運転状態診断手法に関する考察, 日本機械学会論文集, 2014, Vol.80, No.815, pp.1-17.

<https://doi.org/10.1299/transjsme.2014tl0216>

- (54)ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 酒井裕一, 清水郁子, 永井正夫, ダーク・ウルブリヒト, ロルフ・アドマツト, 車載カメラの横断歩道認識に基づく歩行者衝突防止システムの開発, 自動車技術会論文集, 2014, Vol. 45, No. 2, pp. 375-380.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.45.375>

- (55)Pongsathorn Raksincharoensak, Liming Wan, Masao Nagai, Study on a Longitudinal Control and Guidance System for Lane Change Assistance, International Journal of Vehicle Safety, 2014, Vol. 7, No.1, pp. 37-53.

<https://doi.org/10.1504/IJVS.2014.058240>

- (56) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Investigation of Inattentive Driving Estimation Method by Using Longitudinal and Lateral Driver Operational Models, *SAE Int. J. Passeng. Cars – Electron. Electr. Syst.* 2013, 6(1):27-33.  
<https://doi.org/10.4271/2013-01-0124>
- (57) 菅井晴彦, 中村友之, 松本伸, 武馬修一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, カメラとアクティブ光源を用いた路面形状推定によるプレビュー乗り心地制御の検討, *自動車技術会論文集*, 2013, Vol.44, No.6, pp.1415-1420.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.44.1415>
- (58) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 岩澤一成, 永井正夫, 熟練運転者の走行データに基づく無信号交差点における危険予測型ブレーキ支援システムに関する研究, *日本機械学会論文集C編*, No. 2013-JCR-0580, pp.1-16.  
<https://doi.org/10.1299/kikaic.79.4802>
- (59) ◆Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Development of Autonomous Intelligent Driving System to Enhance Safe and Secured Traffic Society for Elderly Drivers, *Journal of Robotics and Mechatronics*, 2013, Vol.25, No.6, pp. 966-972.  
<https://doi.org/10.20965/jrm.2013.p0966>
- (60) 齊藤 聡太郎, 永井 正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林 隆三 島宗亮平, 水口 昌彦, 玉槻 晃, 高速鉄道車両における乗客・腰掛モデルを用いた振動乗り心地解析, *日本機械学会論文集*, C編, Vol.79, No.805, pp.3177-3191.  
<https://doi.org/10.1299/kikaic.79.3177>
- (61) 道辻洋平, 大竹正俊, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 信号切り替わり時の横断歩行者に対する運転リスク評価指標の提案, *自動車技術会論文集*, 2013, Vol.44, No.2, pp. 555-560.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.44.555>
- (62) Yuichi Sakai, Pongsathorn Raksincharoensak, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Development of an On-Board Crosswalk Detection for Pedestrian Protection Using a Monocular Camera, *Lecture Notes in Electrical Engineering*, 2013, Vol.197, Springer-Verlag, pp. 363-372.  
[https://doi.org/10.1007/978-3-642-33805-2\\_30](https://doi.org/10.1007/978-3-642-33805-2_30)
- (63) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 長谷川大悟, 岩澤一成, 道辻洋平, 無信号交差点における歩行者事故防止のための危険予測運転ドライバモデルの構築, *自動車技術会論文集*, 2012, Vol. 43, No. 6, pp.1379-1385.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.43.1379>
- (64) Yin Feilong, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of Velocity Guidance Assistance System by Haptic Accelerator Pedal Reaction Force Control, *Journal of Mechanical Systems for Transportation and Logistics*, 2012, Vol. 5, No.1, pp.86-97.  
<https://doi.org/10.1299/jmtl.5.86>
- (65) 久保智史, 佐藤桂, 竹中邦夫, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 佐々木和也, 米川隆, 現実感の高いドライビングシミュレータを用いた車線変更行動改善支援手法の有効性検証, *自動車技術会論文集*, 2012, Vol. 43, No. 2, pp.611-618.



<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.43.611>

- (66) 尹 飛龍, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井 正夫, アクセルペダル反力制御を用いた車両速度誘導システムの異なる HMI による速度誘導との比較評価, 自動車技術会論文集, 2012, Vol. 43, No. 2, pp.189-194.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.43.189>

- (67) ◆Ryuzo Hayashi, Juzo Isogai, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Autonomous Collision Avoidance System by Combined Control of Steering and Braking using Geometrically-Optimized Vehicular Trajectory, Vehicle System Dynamics, 2012, Vol. 50, Supplement, 151-168.

<https://doi.org/10.1080/00423114.2012.672748>

- (68) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 交差点右折時の歩行者衝突回避のための超小型電気自動車の制駆動トルク制御に関する研究, 日本機械学会論文集C編, 2012, Vol.78, No.785, pp.102-113.

<https://doi.org/10.1299/kikaic.78.102>

- (69) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Kozo Maeda and Masao Nagai, Lane Change Behavior Modeling for Autonomous Vehicles Based on Surroundings Recognition, International Journal of Automotive Engineering, 2011, Vol.2, pp.7-12, Paper No. 20114443.

[https://doi.org/10.20485/jsaeijae.2.2\\_7](https://doi.org/10.20485/jsaeijae.2.2_7)

- (70) Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori and Tomomasa Sato, Development of a Hurry Driving Detection Algorithm Based on the Driving-State Transition Model, International Journal of Automotive Engineering, JSAE, 2011, Vol.2, No.3, pp. 69-74.

[https://doi.org/10.20485/jsaeijae.2.3\\_69](https://doi.org/10.20485/jsaeijae.2.3_69)

- (71) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ポテンシャルフィールドに基づく交差点右折時の歩行者衝突回避に関する研究, 自動車技術会論文集, 2011, Vol. 42, No. 6, pp.1295-1302.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.1295>

- (72) 林隆三, 磯谷十蔵, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 前方障害物の移動予測に基づく自動操舵回避システムの開発, 自動車技術会論文集, 2011, Vol. 42, No. 6, pp.1287-1293.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.1287>

- (73) 尹飛龍, 田中秀樹, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 山王堂真也, 星野正喜, アクセルペダル反力制御による車両速度誘導システムの開発, 自動車技術会論文集, 2011, Vol. 42, No. 5, pp. 1021-1027.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.1021>

- (74) 尹飛龍, 田中秀樹, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 山王堂真也, 星野正喜, アクセルペダル反力制御によるドライバの加減速操作誘導の研究, 自動車技術会論文集, 2011, Vol. 42, No. 3, pp. 715-720.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.715>

- (75)西郷慎太朗, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 先行車追従時の規範ドライバモデルに基づく個別適合型運転状態診断システムの開発, 自動車技術会論文集, 2011, Vol. 42, No. 3, pp.721-727.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.721>
- (76)Dam Hoang Phuc, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 人間—自動車系を考慮したハイブリッドトラックの駆動力制御—ドライビングシミュレータを用いた評価実験—, 自動車技術会論文集, 2011, Vol.42, No.2, pp. 283-289.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.283>
- (77)林隆三, 磯谷十蔵, 藤田峻平, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 超小型電気自動車のインホイールモータと操舵制御を用いた前方障害物自動回避システムの開発, 自動車技術会論文集, 2011, Vol.42, No.1, pp.87-93.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.87>
- (78)Wan Liming, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Study on Automatic Driving System for Highway Lane Change Maneuver Using Driving Simulator, Journal of Mechanical Systems for Transportation and Logistics, 2011, Vol. 4, No. 2, pp.65-78.  
<https://doi.org/10.1299/jmtl.4.65>
- (79)前田公三, 綱井秀樹, 久保智史, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 佐々木和也, 米川隆, ドライビングシミュレータを用いた車線変更行動評価・改善支援システムの開発, 自動車技術会論文集, 2011, Vol.42, No.1, pp.79-86.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.42.79>
- (80)Dam Hoang Phuc, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Experimental Evaluation of Hybrid Truck Driving Torque Controller Considering Human-Vehicle System Dynamics, Journal of Mechanical Systems for Transportation and Logistics, 2011, Vol. 4, No. 1, pp.13-23.  
<https://doi.org/10.1299/jmtl.4.13>
- (81)吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, レーザレーダを用いた低速自律走行車両の経路追従制御に関する研究, 日本機械学会論文集C編, 2011, Vol.77, No.773, pp.114-123.  
<https://doi.org/10.1299/kikaic.77.114>
- (82)清水郁子, 室井宏友, 瀧本勇太, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ミハエル・ダームス, ロルフ・アドマツト, 歩行者衝突回避システムのための横断歩道認識手法, 自動車技術会論文集, 2010, Vol.41, No.5, pp.1023-1029.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.1023>
- (83)鈴木真弘, 鈴木伸岳, 荒木智彦, 山口誠一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 走行状態適応型アシスト制御による商用HVの燃費向上, 自動車技術会論文集, 2010, Vol. 41, No. 5, pp.1139-1144.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.1139>
- (84)前田公三, 綱井秀樹, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 小花麻純, 佐々木和也, 米川隆, 常時記録型ドライブレコーダを用いた車線変更時の運転行動解析(第2報) —

実路走行データに基づく DS 実験と規範運転モデルの提案ー, 自動車技術会論文集, 2010, Vol. 41, No. 4, pp.901-908.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.901>

- (85) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 田子雅弘, 永井正夫, 溝口洋司, 佐々木和也, 常時記録型ドライブレコーダを用いた交差点右折時の環境危険度と安全確認行動の解析, 自動車技術会論文集, 2010, Vol. 41, No. 4, pp.909-914.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.909>

- (86) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 飯島健, 道辻洋平, 前田公三, 永井正夫, 市街地走行データベースに基づく急ぎ運転状態検出アルゴリズム, 自動車技術会論文集, 2010, Vol.41, No.3, pp.751-758.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.751>

- (87) Masahiro Suzuki, Nobutaka Suzuki, Tomohiko Araki, Seiichi Yamaguchi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Adaptive Torque Distribution Control for Light Duty Parallel Hybrid Truck by Using Neural Network, Journal of Mechanical Systems for Transportation and Logistics, 2010, Vol.3, No.3, pp.493-503.

<http://dx.doi.org/10.1299/jmtl.3.493>

- (88) ◆ Takeshi Iijima, Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji and Masao Nagai, Vehicle Side Slip Angle Estimation Methodology Using a Drive Recorder, Journal of Vibration and Control, 2010, Vol.16, No.4, pp.571-583.

<http://dx.doi.org/10.1177/1077546309106150>

- (89) 鈴木真弘, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 追従走行時の人間特性を考慮したHVの燃費向上制御, 自動車技術会論文集, 2010, Vol.41, No.2, pp.483-488.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.483>

- (90) 林隆三, 寺島義道, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータによる低 $\mu$ 路でのDYCの効果評価, 自動車技術会論文集, 2010, Vol.41, No.2, pp.213-220.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.213>

- (91) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Wathanyoo Khaisongkram, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, and Tomomasa Sato, Integrated Driver Modelling Considering State Transition Features for Individual Adaptation of Driver Assistance Systems, Vehicle System Dynamics, 2010, Vol. 48, Supplement 1, pp.55-71.

<http://dx.doi.org/10.1080/00423111003668229>

- (92) Dam Hoang Phuc, Masao Yoshizawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Longitudinal Dynamics and Control of Driver and Hybrid Electric Vehicle System, 自動車技術会論文集, 2010, Vol. 41, No. 1, pp.19-25.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.41.19>

- (93) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 滝本勇太, 室井宏友, 清水郁子, 永井正夫, Michael Darms, Rolf Adomat, 単眼カメラとミリ波レーダによる歩行者検出と衝突警報システムの開発, 自動車技術会論文集, 2009, Vol. 40, No. 6, pp.1587-1592.

<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.40.1587>

- (94)前田公三, 水島卓也, 綱井秀樹, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 永井正夫, 小花麻純, 佐々木和也, 常時記録型ドライブレコーダを用いた車線変更時の運転行動解析, 自動車技術会論文集, 2009, Vol. 40, No. 5, pp. 1369-1374.  
<https://doi.org/10.11351/jsaeronbun.40.1369>
- (95)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 稲田一成, 永井正夫, 超小型電気自動車の通常運転行動モデルに基づく個別適合運転支援システムの開発, 日本ロボット学会誌特集号, 2009, Vol.27, No. 8, pp. 61-67.  
<https://doi.org/10.7210/jrsj.27.885>
- (96)Pongsathorn Raksincharoensak, Takuya Mizushima and Masao Nagai, Direct Yaw Moment Control System Based on Driver Behaviour Recognition, *Vehicle System Dynamics*, 2008, Vol.45, Supplement 1 (special issue), pp.911-921.  
<https://doi.org/10.1080/00423110802037156>
- (97)綱島均, 林祐介, 丸茂喜高, 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 多重モデルを用いた路面摩擦係数推定に関する研究, 日本ロボット学会誌, 2008, Vol.26, No.6, pp.568-574.  
<https://doi.org/10.7210/jrsj.26.568>
- (98)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 水島卓也, 永井正夫, ドライバの運転行動認識に基づく直接ヨーモーメント制御, 自動車技術会論文集, 2007, Vol.38, No. 5, pp.37-42.
- (99)Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino and Masao Nagai, Vehicle Motion Control Issues Using Micro Electric Vehicle “NOVEL”, *WEVA-Journal Vol.1 (WEVA-043)*, 2007.
- (100) Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Motoki Shino, Lane Keeping Control Strategy with Direct Yaw Moment Control Input by Considering Dynamics of Electric Vehicle, *Vehicle System Dynamics Supplement*, 2006, Vol. 43, pp.192-201.
- (101) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, 超小型電気自動車の車輪独立駆動トルク制御による車線追従制御システム, 日本機械学会論文集, C編, 72巻715号,2006, pp.113-119.
- (102) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, 四輪操舵理論に基づくステアバイワイヤの前輪操舵制御, 自動車技術会論文集, 2005, Vol.36, No.2, pp.141-146.
- (103) ◆Motoki Shino, Pongsathorn Raksincharoensak, Minoru Kamata, Masao Nagai, Side Slip Control of Small-Scale Electric Vehicle by DYC, *Vehicle System Dynamics Supplement*, 2004, Vol.41, pp.487-496.
- (104) Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino, Masao Nagai, Investigation of Intelligent Driving Assistance System by Using Direct Yaw Moment Control, *Review of Automotive Engineering*, 2004, Vol.25, No.2, pp. 185-192.
- (105) ◆Pongsathorn Raksincharoensak, Hiroshi Mouri, Masao Nagai, Evaluation of Four-Wheel-Steering System from the Viewpoint of Lane-Keeping Control, *International Journal of Automotive Technology*, 2004, Vol.5, No.2, pp. 69-76.
- (106) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, DYC制御による知的運転支援システムの検討, 自動車技術会論文集, 2003, Vol.35 No.4, pp. 203-208.

- (107) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 永井 正夫, 車線追従制御理論を利用した四輪操舵システムの理論的考察, 日本機械学会論文集, C 編, 2003, 69 巻 684 号, pp.187-193.
- (108) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 永井 正夫, 四輪操舵車両の車線自動追従制御の検討, 日本機械学会論文集, C 編, 2003, 69 巻 681 号, pp.66-71.
- (109) ◆Masao Nagai, Hiroshi Mouri, and Pongsathorn Raksincharoensak, Vehicle Lane-Tracking Control with Steering Torque Input, Vehicle System Dynamics Supplement, 2002, Vol. 37, pp.267-278.

## International Conference Presentation

### [ Invited Lectures ]

- (1) Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Driver Assistance System towards Zero-Traffic Accidents, 2020 4th CAA International Conference on Vehicular Control and Intelligence (CVCI), Hangzhou, China, 18-20, December, 2020. [Plenary Talk]
- (2) Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Driver Assistance System towards Zero-Traffic Accidents, 20th International Conference on Control, Automation and Systems, Busan, Korea, 13-16 October 2020. [Keynote]
- (3) Pongsathorn Raksincharoensak, Autonomous driving control system design for modern passenger cars, IEEE Vehicle Power and Propulsion Conference, Tutorial 1, 14-17 October 2019.
- (4) Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Prediction Methodology Based on Near Miss Incident Database, 4th International Symposium on Advanced Vehicle Technology (ISAVT2019), Kanagawa Institute of Technology, Japan, September 4-6, 2019.
- (5) Pongsathorn Raksincharoensak, Challenges of Autonomous Vehicles Towards Zero-Traffic-Accidents, TUMCREATE Symposium 2018, 2018.11.30, National University of Singapore.
- (6) Pongsathorn Raksincharoensak, Autonomous Driving Intelligence System: What can we learn from experienced drivers?, 2nd Roundtable for the Purpose of Autonomous Driving, 2017.6.8-9, Nagoya, Japan
- (7) Pongsathorn Raksincharoensak, Next Generation of ADAS – Risk Predictive Advanced Driver Assistance Systems-, ConTech 2017, 2017.6.23, Suwon, Korea.
- (8) Pongsathorn Raksincharoensak, Automated Driving - Current status and future perspectives -, 2017.7.21.
- (9) Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Shared Control for Autonomous Driving Intelligence System Design, 1st International Conference on Automated Driving, Future Mobility and Digitalization (ADFD) 2016, Hannover Germany.
- (10) “Potential-Field Based Motion Planning and Control Algorithm for Autonomous Driving Intelligence System”, 3<sup>rd</sup> international symposium on future active safety technology towards zero-traffic-accidents, FAST-zero’15 invited session. 2015.9.10
- (11) “Recent Topics on Autonomous driving and Driver Assistance Systems”, 7<sup>th</sup> Science Research Conference in Naresuan University, Phitsanulok, Thailand. 2015.3.30.
- (12) “Autonomous Driving System to Enhance Safe and Secured Traffic Society for Elderly Drivers”, 18th World Congress on ITS (Invited talk), Orlando, USA, 2011.10.18.
- (13) “Motion Control Issues by Using Micro Electric Vehicle NOVEL”, Department of Mechanical Engineering, CU, Symposium on Vehicle Dynamics and Control Technology, Faculty of engineering, CU, Thailand. 2007.11.23

- (14) "Motion Control Issues by Using Micro Electric Vehicle NOVEL", Thai-Nichi Institute of Technology (TNI) , Seminar on Automotive Engineering Technology, Thursday,2007.11.22,
- (15) "Individual Adaptation of Advanced Driver Assistance System", Mini Symposium on Advanced Vehicle Technology 2007, DAE, Tsinghua University and AMRL, Tokyo Univ. of Agri. and Tech, 2007.10.8.

**International conference proceedings (170 Papers, as of April 2022)**

- (1) Xingguo Zhang, Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak, Interactive Educational System for Risk Prediction Training, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 30 September 2021.
- (2) Pongsathorn Raksincharoensak, Daisuke Sato, Eiji Nunobiki, and Shintaro Inoue, Integrated Longitudinal and Lateral Control Driver Model in Highway Merging Based on Dynamic Risk Potential Field, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 30 September 2021.
- (3) Yutaka Hamaguchi, Hidetoshi Takemura, Toshiki Ezoe, Pongsathorn Raksincharoensak, Path Planning for Automated Parking of Semi-Trailer Vehicles Based on Continuous Multiple Geometric Curves, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 30 September 2021.
- (4) Toshinori Kojima, Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Sensitive Rear-wheel Steering Control Method Based on the Risk Potential Field, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 29 September 2021.
- (5) Yuichi Saito, Fumio Sugaya, Shintaro Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Hideo Inoue, Context-Sensitive Driver Model for Determining Recommended Speed in Intersection Driving Scenarios, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 29 September 2021.
- (6) Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Experimental Evaluation on Intersection Right-Turn Driver Assistance System with Driver-in-the-Loop Simulation, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 28 September 2021.
- (7) Xingguo Zhang, Hiraki Watanabe, Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak, Analysis on Pedestrian Road Crossing Behavior Using VR Headset Type Pedestrian Simulator, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 28 September 2021.
- (8) Qi Xu, Xingguo Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak, Hiroshi Mouri, Vehicle Distance Estimation of Monocular Camera based on 3D Bounding Box Detection, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 28 September 2021.
- (9) Yuichi Saito, Ryoma Yoshimi, Kume Shinichi, Xun Shen, Akito Yamasaki, Ryosuke Matsumi, Takuma Ito,

Toshiki Kinoshita, Shintaro Inoue, Tsukasa Shimizu, Masao Nagai, Hideo Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Driver Assistance System With A Foresighted Deceleration Control Function in Non-Signalized Intersection Scenarios, Proceedings of 6th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'21), Kanazawa, Japan (Full Online Conference), 28 September 2021.

- (10) Toshinori Kojima, Pongsathorn Raksincharoensak, Environment-on-Board Predictive Braking Control Functions for Autonomous Driving During Sudden Changes in the Road Friction Coefficient on Sharp Curves, FISITA 2021 World Congress, Online from Prague, Czech, 15 September 2021
- (11) Takuya Takahashi, Shohei Yamamoto, Masahiro Suzuki and Pongsathorn Raksincharoensak, Driver-Adaptive Drive-by-Wire Control System for Enhancing Fuel Economy of Hybrid Electric Vehicle, 6th IFAC Conference on Engine and Powertrain Control, Simulation and Modeling (IFAC E-COSM 2021), Tokyo, Japan (Online Conference), 23 August 2021.
- (12) Xingguo Zhang, Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak, A dynamic avoidance mobility model for the following car using naturalistic driving data, 6th IFAC Conference on Engine and Powertrain Control, Simulation and Modeling (IFAC E-COSM 2021), Tokyo, Japan (Online Conference), 22-25 August 2021, pp. 342-347.
- (13) Xun Shen and Pongsathorn Raksincharoensak, Vehicle Dynamics Control Strategy for a Sharp Curve with Road Friction Coefficient Change, Proceedings of the 27th IAVSD Symposium on Dynamics of Vehicles on Roads and Tracks (IAVSD2021), St. Petersburg, Russia (online), August 16-20, 2021, No. 25.
- (14) Xun Shen, Xingguo Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak, Probabilistic Bounds on Vehicle Trajectory Prediction Using Scenario Approach, Preprints of the 21st IFAC World Congress (Virtual) Berlin, Germany, 12-17 July, 2020.
- (15) Hiroto Suto, Xingguo Zhang, Xun Shen, Pongsathorn Raksincharoensak and Norimichi Tsumura, Development and Evaluation of Immersive Educational System to Improve Driver's Risk Prediction Ability in Traffic Accident Situation, Electronic Imaging: The Engineering Reality of Virtual Reality, 26-30, Jan. 2020, Burlingame, CA, USA.
- (16) ♦Ganesh Sethuraman, Sai Sagar Reddy Ragavareddy, Aybike Ongel, Markus Lienkamp and Pongsathorn Raksincharoensak, Impact Assessment of Autonomous Electric Vehicles in Public Transportation System, Proceedings of The 22nd IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems (IEEE-ITSC 2019), No. MoC-T9.2, Auckland, New Zealand, 27-30 October 2019, pp.213-219.  
<https://doi.org/10.1109/ITSC.2019.8917256>
- (17) Shunsaku Arita and Pongsathorn Raksincharoensak, G1 and G2 Interpolation as an Optimal Control Problem for Path Planning of Vehicles, Proceedings of SICE Annual Conference 2019, Hiroshima, Japan, 10-13 September 2019.
- (18) Yutaka Hamaguchi, Akihito Yamasaki and Pongsathorn Raksincharoensak, Development of Automated Steering Control System for Reverse Parking of Semi Trailer Vehicle, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.

- (19) Daisuke Sato, Eiji Nunobiki, Shintaro Inoue and Pongsathorn Raksincharoensak, Motion Planning and Control in Highway Merging Maneuver Based on Dynamic Risk Potential Optimization, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (20) Yohei Fujinami, Shunsaku Arita, Ryo Yoshida and Pongsathorn Raksincharoensak, Safe Speed Planning Method with Risk Prediction for Intersection Right Turn Assistance System Trajectory Prediction on Triclothoidal Curves, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (21) Bjorn Reuber, Holger Znamiec, Roman Henze, Pongsathorn Raksincharoensak and Ferit Kucukay, System Application of a Highway Pilot, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (22) Yuki Sekimoto, Shintaro Inoue and Pongsathorn Raksincharoensak, Adaptive Haptic Shared Control in Steering Operation for Curved Path Tracking Assistance, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (23) Florian Krauns, Roman Henze, Ferit Kucukay, Pongsathorn Raksincharoensak, Objectification of Automated Driving at Intersections, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (24) Yuichi Saito, Akito Yamasaki, Masahiro Imai, Ryoma Yoshimi, Kume Shinichi, Takuma Ito, Shintaro Inoue, Tsukasa Shimizu, Masao Nagai, Hideo Inoue and Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Driver Assistance System With a Situation-Adaptive Foresighted Deceleration Control Function, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (25) Shinichi Kume, Yuichi Saito, Hideo Inoue and Pongsathorn Raksincharoensak, Safety Cushion Estimation of Potential Risk Based on Driving Context and Driver Behavior Sensing, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (26) Hideo Inoue, Mohanad El-Haji, Thomas Freudenmann, Haipeng Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak, Yuichi Saito, Validation Methodology to Establish Safe Autonomous Driving Algorithms with a High Driver Acceptance Using a Virtual Environment, Proceedings of 5th International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic-Accidents (FAST-zero'19), Blacksburg, Virginia, USA. 9-11 September 2019.
- (27) Yuichi Saito, Akito Yamasaki, Shintaro Inoue, Takuma Ito, Hideo Inoue and Pongsathorn Raksincharoensak, Visual Cues with HUD: Driving Behavior Analysis of Elderly and Experienced Drivers in Hazard Anticipation Scenes, 25<sup>th</sup> International Display Workshop, Nagoya Congress Center, 2018.12.12-14, Nagoya.
- (28) ♦ Atsushi Yokoyama, Naoto Yoshikawa and Pongsathorn Raksincharoensak, Integrated Steering and Braking Control System for Collision Avoidance by Using Virtual Repulsive Force Field Method, Proceedings of the



ASME 2018 Dynamic Systems and Control Conference DSCC2018, September 30-October 3, 2018, Atlanta, Georgia, USA. DSCC2018-8907, V002T22A001; 10 pages

<https://doi.org/10.1115/DSCC2018-8907>

- (29) Shunsaku Arita, Pongsathorn Raksincharoensak, Optimal Path Planning Method Incorporating a Biarc Interpolation, SICE Annual Conference, 2018. 9.13, Nara, Japan
- (30) Pongsathorn Raksincharoensak, Tetsuya Ehira, Yasutaka Tagawa, Integrated Vehicle Dynamics Control for Collision Avoidance Maneuver Based on Inverse Dynamics Compensation via Simulation of Feedback Control Framework, Proceedings of MOVIC2018, Daejeon, Korea.
- (31) Shintaro Inoue, Hiroyuki Aikawa, Pongsathorn Raksincharoensak, A Study on Steering Shared Control Combined with Velocity Control by Using Sequential Reference Curvature Generation, Proceedings of AVEC2018, Beijing, 2018
- (32) Pongsathorn Raksincharoensak, Atsushi Yokoyama, Naoto Yoshikawa, Collision Avoidance Control System by Using Virtual Repulsive Force Field Method, Proceedings of AVEC2018, Beijing, 2018
- (33) Yuichi Saito, Pongsathorn Raksincharoensak, Hideo Inoue, Thomas Freudenmann, Mohanad El-Haji, Context-Sensitive Hazard Anticipation Based on Driver Behavior Analysis and Cause-and-Effect Chain Study, Proceedings of AVEC2018, Beijing, 2018
- (34) Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Adrian Sonka, Florian Krauns, Toni Lubiniecki and Roman Henze, Effectiveness Assessment of Proactive Braking System for Intersection Collision Avoidance, Proceedings of AVEC2018, Beijing, 2018
- (35) Yutaka Hamaguchi and Pongsathorn Raksincharoensak, Automated Steering Control of Parking Assist System for Articulated Vehicles, Proceedings of AVEC2018, Beijing, 2018
- (36) Yasuhiro Akagi and Pongsathorn Raksincharoensak, A Feasibility Study on a Traffic Management System for Autonomous Driving Services based on Dynamic Map, Proceedings of IEEE-IV2018
- (37) ◆Yuichi Saito and Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Haptic Guidance: Driver Assistance with One Pedal Speed Control Interface, IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC) October 5-8, 2017, Banff, Canada, ThA5.4.  
<https://doi.org/10.1109/SMC.2017.8122587>
- (38) Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Proactive Braking Control and Collision Avoidance Assistance System for Passing a Blind Spot in Intersection, Proceedings of 4<sup>th</sup> International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic Accidents(FAST-zero'17), No.20174674, pp. 1-8, Nara Japan **Best Paper Awards**
- (39) Pongsathorn Raksincharoensak, Hideo Inoue, Safety Cushion: Context-Sensitive Hazard Anticipation, Proceedings of 4<sup>th</sup> International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic Accidents(FAST-zero'17), No.20174609, pp.1-7, Nara, Japan
- (40) Yuichi Saito, Keisuke Shimono, Shintaro Inoue, Hideo Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak, Enhancing Risk Predictive Driving Performance of Elderly Drivers via Adaptive Shared Control Interface, Proceedings of 4<sup>th</sup> International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic Accidents(FAST-zero'17), No.20174653, pp.1-8, Nara, Japan

- (41) Shintaro Inoue, Toshiki Kinoshita, Masahiro Mio, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Hideo Inoue, Study on Haptic Steering Shared Control between Driver and ADAS by Using Risk Potential Optimization Theory, Proceedings of 4th International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic Accidents(FAST-zero'17), No. 20174654, pp.1-7, Nara, Japan.
- (42) ◆UZA Hamid, H Zamzuri, MAA Rahman, Y Saito, P Raksincharoensak, Collision avoidance system using artificial potential field and nonlinear model predictive control: A case study of intersection collisions with sudden appearing moving vehicles, Proceedings of the 25th International Symposium on Dynamics of Vehicles on Roads and Tracks (IAVSD 2017), Volume 1, 14-18 August 2017, Rockhampton, Queensland, Australia, pp.367.
- (43) ◆Shintaro Inoue, T. Nasu, T. Hayashi, H. Sasaki, Hideo Inoue, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, A shared-control-based driver assistance system using steering guidance torque combined direct yaw-moment control, Proceedings of 25<sup>th</sup> International Symposium on Dynamics of Vehicles on Roads and Tracks (IAVSD 2017), Volume 1, 14-18 August 2017, Rockhampton, Queensland, Australia, pp.135-140
- (44) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Vachirawat Lertsilpachalearn, Mathias Lidberg and Roman Henze, Robust Vehicle Handling Dynamics of Light-Weight Vehicles Against Variation in Loading Conditions, Proceedings of IEEE-International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES), Vienna, Austria, pp.202-207, 2017 (査読有) .  
<https://doi.org/10.1109/ICVES.2017.7991926>
- (45) ◆Tsukasa Shimizu, Pongsathorn Raksincharoensak, Motion Planning via Optimization of Risk Quantified by Collision Velocity Accompanied with AEB Activation, Proceedings of IEEE-International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES), Vienna, Austria, pp.19-25, 2017 (査読有) .  
<https://doi.org/10.1109/ICVES.2017.7991895>
- (46) ◆Shintaro Inoue, Takumi Ozawa, Pongsathorn Raksincharoensak, Hideo Inoue and Masao Nagai, Cooperative Lateral Control between Driver and ADAS by Haptic Shared Control Using Steering Torque Assistance Combined with Direct Yaw Moment Control , Proceedings of IEEE ITSC Rio de Janeiro, Brazil, 2016.10.31-11.4.  
<https://doi.org/10.1109/ITSC.2016.7795573>
- (47) ◆Yuichi Saito, Pongsathorn Raksincharoensak, A Shared Control in Risk Predictive Braking Manoeuvre for Preventing Collision with Pedestrian, Proceedings of IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (IEEE SMC), No. 1183, Budapest, Hungary. 2016.10.9-12.  
<https://doi.org/10.1109/SMC.2016.7844320>
- (48) Kohei Nishizaki, Hiroshi Mouri, Hiroyuki Furusho and Pongsathorn Raksincharoensak, Investigation on the lane tracking steering control with two preview points to make preview time shorter, Proceedings of 13th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC '16), Munich, Germany (2016). 2016.9.13-16
- (49) Shun Tamakawa, Hisaya Tanabe, Kei Sato, Hiroshi Mouri, Pongsathorn Raksincharoensak, Study on reactive steering torque control for bar type steering in high speed range, Proceedings of 13th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC '16), Munich, Germany (2016). 2016.9.13-16
- (50) Yohei Fujinami, Pongsathorn Raksincharoensak, Yuta Akamatsu, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Risk

Predictive Safe Speed Control for Collision Avoidance in Right Turn Dynamic Environment Situation, Proceedings of 13th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC '16), Munich, Germany (2016). 2016.9.13-16

- (51) Shintaro Inoue, Hideo Inoue, Takumi Ozawa, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Enhancing Path Tracking Performance by Using Haptic Shared Steering Control Combined with DYC, Proceedings of 13th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC '16), Munich, Germany (2016). 2016.9.13-16
- (52) Pongsathorn Raksincharoensak, Tetsuya Ehira, Keisuke Shimono, Yasutaka Tagawa, Autonomous Vehicle Trajectory Planning and Control Based on Virtual Disturbance Compensation via Simulation of Feedback Control Systems, Proceedings of 13th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC '16), Munich, Germany (2016). 2016.9.13-16.
- (53) ◆Yuichi Saito, Takayuki Mitsumoto, Pongsathorn Raksincharoensak, Effectiveness of a Risk Predictive Shared Steering Control Based on Potential Risk Prediction of Collision with Vulnerable Road Users, 13th IFAC Symposium on Analysis, Design, and Evaluation of Human-Machine Systems HMS 2016, IFAC-PapersOnLine <http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316320560>, Volume 49, Issue 19, 2016, Pages 84–89.  
<https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2016.10.466>
- (54) ◆Yuichi Saito, Pongsathorn Raksincharoensak, Risk Predictive Shared Deceleration Control: Its Functionality and Effectiveness of an Early Intervention Support, IEEE Intelligent Vehicle Symposium Workshop on Human Factors in Intelligent Vehicles (HFIV'16), Gothenburg, Sweden, 2016.6.19.  
<https://doi.org/10.1109/IVS.2016.7535363>
- (55) ◆Yasuhiro Akagi and Pongsathorn Raksincharoensak, Longitudinal and Lateral Motion Planning Method for Avoidance of Multi-Obstacles in Urban Environments Based on Inverse Collision Probability, IEEE-IV Symposium 2016, Gothenburg, Sweden. 2016.6.19-22  
<https://doi.org/10.1109/IVS.2016.7535483>
- (56) ◆Roman Henze, Orhan Atabay, Pongsathorn Raksincharoensak: Monitoring Driver - Vehicle Control in Automated Driving Applications. 14-th IFAC Symposium on Control in Transportation Systems, May 18-20, 2016, Istanbul, Turkey  
<https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2016.07.048>
- (57) ◆Yasuhiro Akagi, Pongsathorn Raksincharoensak, An Analysis of an elderly driver behaviour in Urban Intersections based on a Risk Potential Model, 41st Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, IEEE IECON2015, Yokohama, Japan.  
<https://doi.org/10.1109/IECON.2015.7392334>
- (58) Tsukasa Shimizu, Masayuki Okuwa and Pongsathorn Raksincharoensak, Analysis of Driver Behavior for Joint Human-Machine Systems Design of Intelligent Driving System, Proceedings of FAST-Zero'15, 2015.Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic Accidents (FAST-zero), pp.577-582, 2015, Gothenburg, Sweden.
- (59) Keisuke Kazama, Kei Sato, Yasuhiro Akagi, Pongsathorn Raksincharoensak and Hiroshi Mouri, Localization

Method Based on Road Boundary Detection, Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic Accidents (FAST-zero), pp.277-282, 2015, Gothenburg, Sweden.

- (60) Kazuhiro Ezawa and Pongsathorn Raksincharoensak, 2-D Pedestrian Motion Prediction Modeling in Urban Driving Scenario Based on Potential Field, Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic Accidents (FAST-zero), pp. 39-44, 2015, Gothenburg, Sweden.
- (61) Vachirawat Lertsilpachalearn, Yasuhiro Akagi, and Pongsathorn Raksincharoensak, Motion Planning Method for Overtaking Bicycles in Urban Driving Scenario Based on Potential Field Framework, Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic Accidents (FAST-zero), pp.563-570, 2015, Gothenburg, Sweden.
- (62) Pongsathorn Raksincharoensak, Ko Iwano, Yuichi Saito, Hiroshi Mouri and Masao Nagai, Human-Machine Shared Driving Characteristics of Autonomous Driving Intelligence System in Collision Avoidance Manoeuvre, Proceedings of 3rd International Symposium on Future Active Safety Technology Towards Zero-Traffic Accidents (FAST-zero), pp.531-536, 2015, Gothenburg, Sweden.
- (63) ◆ Yuuki Shiozawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Hiroshi Mouri, Development of a Road Surface Friction Estimation for Actual Road, Proceedings of IAVSD Symposium, 2015, No.38.1, Graz, Austria.  
<https://doi.org/10.1201/b21185-54>
- (64) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Takahiro Hasegawa, Akito Yamasaki, Hiroshi Mouri and Masao Nagai, Vehicle Motion Planning and Control for Autonomous Driving Intelligence System Based on Risk Potential Optimization Framework, Proceedings of IAVSD Symposium, 2015, No.15.2, Graz, Austria.  
[https://doi.org/10.20485/jsaeijae.7.AVEC14\\_53](https://doi.org/10.20485/jsaeijae.7.AVEC14_53)
- (65) ◆ Yasuhiro Akagi and Pongsathorn Raksincharoensak, Stochastic Driver Speed Control Behavior Modeling in Urban Intersections Using Risk Potential-Based Motion Planning Framework, Proceedings IEEE IV 2015, pp. 368-373, Seoul, Korea.  
<https://doi.org/10.1109/IVS.2015.7225713>
- (66) Tomoyuki Nakamura, Haruhiko Sugai, Shin Matsumoto, Shuuichi Buma, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Preview Ride Comfort Control Based on Road Surface Estimation Using Cameras and Active Light, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149321, pp.726-731, Tokyo, Japan (2014).
- (67) Kazuhiro Ezawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Hazard-Anticipatory Collision Avoidance System Based on Two-Dimensional Pedestrian Motion Prediction, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149274, pp.444-449, Tokyo, Japan (2014).
- (68) Takahiro Hasegawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Risk-Potential Based Motion Planning and Control of Proactive Driving Intelligence System for Enhancing Active Safety, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149224, pp.132-137, Tokyo, Japan (2014).
- (69) Pongsathorn Raksincharoensak, Shintaro Saigo and Masao Nagai, Driver Performance Level Estimation Method in Car-Following Situation Using Longitudinal and Lateral Control Driver Models, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149300, pp.576-581, Tokyo, Japan

(2014).

- (70) Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Predictive Pedestrian Collision Avoidance with Driving Intelligence Model Based on Risk Potential Estimation, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149222, pp.118-125, Tokyo, Japan (2014).
- (71) Kou Iwano, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Study on Shared Driving Characteristics between Driver and Collision Avoidance Steering Control Using Driving Simulator, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No. 20149240, pp.226-231, Tokyo, Japan (2014).
- (72) Mitsunobu Fujita, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Comparison between Low-Speed and High-Speed Rear-End Incidents Using a Near-Miss Incident Database, Proceedings of 12th International symposium on advanced vehicle control (AVEC'14), No.20149287, pp.515-520, Tokyo Japan. (2014).
- (73) Kou Iwano, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, A Study on Shared Control between the Driver and an Active Steering Control System in Emergency Obstacle Avoidance Situations, Proceedings of IFAC World Congress 2014, 2014.8.25-29, Cape Town, South Africa.
- (74) Kazuhiro Ezawa and Pongsathorn Raksincharoensak, Hazard-anticipatory collision avoidance braking assistance sytem based on pedestrian motion prediction, Proceedings of 12th International conference on motion and vibration control (MOVIC), 2014.8.3-7.
- (75) Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Hideo Inoue, Minoru Kamata and Masayuki Okuwa, Enhancing Active Safety by Autonomous Driving Intelligence System Based on Experienced Driver Behavior Model, Automated Vehicle Symposium 2014 (Poster), 2014.7.15-17, San Francisco, USA (2014).
- (76) Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Autonomous Driving Intelligence Systems for Collision Avoidance Based on Expertised Anticipatory Driving Behaviour, Proceedings of FISITA World Automotive Congress, F2014-IVC-045, pp.1-12 (2014), Maastricht, the Netherlands.
- (77) Pongsathorn Raksincharoensak, Shintaro Saigo and Masao Nagai, Driver Performance Level Identification Based on Longitudinal and Lateral Control Driver Models, Proceedings of FISITA World Automotive Congress, F2014-AHF-024, pp.1-9 (2014), Maastricht, the Netherlands.
- (78) Kazuhiro Ezawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Study on Automatic Braking Control Intervention Based on Hazard-Anticipatory Driving Characteristics in Unsignalized Intersections, Proceedings of the 3rd Japan-Korea Joint Symposium on Dynamics and Control, August 27-28 2013, Fukuoka, Japan, pp.115-118.
- (79) Kou Iwano, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Evaluation of Cooperative Characteristics of Lateral Collision Avoidance Assistance System by Steering Torque Input, Proceedings of the 3rd Japan-Korea Joint Symposium on Dynamics and Control, August 27-28 2013, Fukuoka, Japan, pp.111-114.
- (80) Takahiro Hasegawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Study on Autonomous Intelligent Driving System Based on Risk Potential of Road Environment, Proceedings of the 3rd Japan-Korea Joint Symposium on Dynamics and Control, August 27-28 2013, Fukuoka, Japan, pp.107-110.
- (81) Kazuhiro Ezawa, Issei Iwasawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Hazard Anticipatory Driver

Assistance System for Preventing Pedestrian Collisions in Unsignalized Intersections, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.

- (82) Vachirawat Lertsilpachalearn, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Development of Safe Driving Assessment Method in Intersections Based on Expert Driver Behavior, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.
- (83) Noriyuki Hanawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Predictive Braking Assistance System for Forward Vehicle Collision Avoidance Based on Risk Potential, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.
- (84) Olivier Pion, Roman Henze, Ferit Kucukay, Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Identification and Estimation of the Driver Performance Level, Part 2: Objectification of Driver Performance Level, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.
- (85) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Olivier Pion, Roman Henze and Ferit Kucukay, Identification and Estimation of the Driver Performance Level, Part 1: Driver Modeling, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.
- (86) Pongsathorn Raksincharoensak, Yuichi Sakai, Ryohei Kashima, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Development of a Pedestrian Collision Warning System Based on "Safe Crosswalk" Concept, Proceedings of Second International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident (FAST-zero), 9.22-26,2013, Nagoya.
- (87) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Estimation of Driving Performance Level Using Longitudinal and Lateral Driver Models, Proceedings of 7th IFAC Symposium on Advances in Automotive Control 2013, Tokyo. Pp. 145-150
- (88) Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Autonomous Braking Control System for Pedestrian Collision Avoidance by Using Potential Field, Proceedings of 7th IFAC Symposium on Advances in Automotive Control 2013, Tokyo. Pp. 318-324
- (89) Pongsathorn Raksincharoensak, Yuta Akamatsu, Katsumi Moro and Masao Nagai, Predictive Braking Assistance System for Intersection Safety Based on Risk Potential, Proceedings of 7th IFAC Symposium on Advances in Automotive Control 2013, Tokyo.Pp. 325-330
- (90) ◆ Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Investigation of Inattentive Driving Estimation Method by Using Longitudinal and Lateral Driver Operational Models, (Best Paper Award 受賞) Proceeding of 17th Asia-Pacific Automotive Engineering Conference (APAC 17), Bangkok, Thailand, 4.1-3. <https://doi.org/10.4271/2013-01-0124>
- (91) Yuichi Sakai, Pongsathorn Raksincharoensak, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Development of an On-Board Crosswalk Detection for Pedestrian Protection Using a Monocular Camera, Proceedings of 2012 FISITA world automotive congress, (2012 FISITA World Automotive Congress 2nd Prize),

2012, Beijing, China, 11.27-30.

- (92) Yin Feilong, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Haptic Velocity Guidance System by Accelerator Pedal Force Control for Enhancing Eco-Driving Performance, Proceedings of 2012 FISITA world automotive congress, (FISITA outstanding paper award 受賞論文) 2012, Beijing, China, 11.27-30.
- (93) Pongsathorn Raksincharoensak, Yuichi Sakai, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, Development of On-Board Pedestrian Detection System Using Monocular Camera for Driver Assistance Applications, Proceedings of 2012 FISITA world automotive congress, 2012, Beijing, China, 11.27-30.
- (94) Pongsathorn Raksincharoensak, Katsumi Moro, Masao Nagai, Reconstruction of Pedestrian/Cyclist Crash-Relevant Scenario and Assessment of Collision Avoidance System Using Driving Simulator, Proceedings of 11th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), 2012, Seoul, Korea, 9.9-12.
- (95) Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Hazard-Anticipatory Pedestrian Collision Avoidance System by Autonomous Braking, Proceedings of 11th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), 2012, Seoul, Korea, 9.9-12.
- (96) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Model-Based Estimation Method of Driver Inattention State During Car-Following Situations, Proceedings of 11th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), 2012, Seoul, Korea, 9.9-12.
- (97) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Study on Highway Lane Change Driver Model for Arbitrary Surrounding Speeds, Proceedings of 11th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), 2012, Seoul, Korea, 9.9-12.
- (98) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Study on Longitudinal Control and Guidance System for Lane Change Assistance in Highway Using Driving Simulator, Proceedings of 18th World Congress on ITS, Orlando, Florida, USA, 2011.
- (99) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Low Attention Driving Detection Methodology for Adaptation of Driver Assistance Systems, Proceedings of 18th World Congress on ITS, Orlando, Florida, USA, 2011.
- (100) Feilong Yin, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Evaluation of Haptic Velocity Guidance Assistance System, Proceedings of 18th World Congress on ITS, Orlando, Florida, USA, 2011.10.16-20.
- (101) Takanori Yoshizawa, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Autonomous Vehicle Control in Urban Environment by Map-Based Driving Lane Detection, Proceedings of 16th APAC Conference, Chennai, India, 2011.10.5-8.
- (102) Ryosuke Matsumi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Pedestrian Collision Avoidance by Automatic Braking in Intersection Based on Potential Fields, Proceedings of 1st International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero-Accidents (FAST-zero'11), Tokyo, 2011.
- (103) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Driving State Degradation Detection Methodology Based on Naturalistic Car-Following Driver Model, Proceedings of 1st International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero-Accidents (FAST-zero'11), Tokyo, 2011.
- (104) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Lane change Assistance System in Expressway

Based on a Reference Driver Model of Steering and Pedal Operation, Proceedings of 1st International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero-Accidents (FAST-zero'11), Tokyo, 2011.

- (105) Satoshi Kubo, Kozo Maeda, Kei Sato, Pongsathorn Raksincharoensak, Ryuzo Hayashi and Masao Nagai, Kazuya Sasaki and Takashi Yonekawa, Development of Real-Time Driving Behavior Evaluation and Assistance Method for Improvement of Lane Change Behavior by Using Driving Simulator, Proceedings of 1st International Symposium on Future Active Safety Technology Toward Zero-Accidents (FAST-zero'11), Tokyo, 2011.
- (106) Wathanyoo Khaisongkram, Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Tomomasa Sato, Development of an Individual-Adaptive Hurry Driving Monitoring System with Driving-State Recognition, IFAC World Congress, Italy, Milan, Università Cattolica del Sacro Cuore 8.28-9.2, 2011
- (107) Pongsathorn Raksincharoensak, Takanori Yoshizawa and Masao Nagai, Path Tracking Control of Autonomous Vehicle in Urban Environments Based on Digital Road Map, Proceedings of IAVSD Symposium, Manchester, UK, 2011.
- (108) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, A Reference Model of Driver Longitudinal and Lateral Control in Highway Lane Change Manoeuvre Considering Surrounding Vehicles, Proceedings of IAVSD Symposium, Manchester, UK, 2011.
- (109) Ryuzo Hayashi, Juzo Isogai, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Autonomous Collision Avoidance System by Steering using Geometrically - Optimized Vehicular Trajectory, Proceedings of IAVSD Symposium, Manchester, UK, 2011.
- (110) Feilong Yin, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of Velocity Guidance Assistance System by Haptic Accelerator Pedal Reaction Force Control, Proceedings of IAVSD Symposium, Manchester, UK, 2011.
- (111) Pongsathorn Raksincharoensak, Ryosuke Matsumi and Masao Nagai, Preventing Intersection Collision Accidents by Intelligent Motion Control of In-Wheel-Motor Electric Vehicles, Proceedings of EVTec, Yokohama, 2011.
- (112) Ryuzo Hayashi, Yin Feilong, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Shinya Sannodo and Masayoshi Hoshino, Study on Acceleration and Deceleration Maneuver Guidance for Driver by Gas Pedal Reaction Force Control, Proceedings of 13th International IEEE Annual Conference on Intelligent Transportation Systems, Paper No. TC6.4, 2010.
- (113) Takanori Yoshizawa, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, A Path Tracking Control System of Autonomous Vehicles in Urban Area Based on LIDAR Information, Proceedings of AVEC'10 Symposium, pp.924-929, 2010.
- (114) Shintaro Saigo, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Safe Driving Advisory System Based on Integrated Modelling of Naturalistic Driving Behaviour, Proceedings of AVEC'10 Symposium, pp.699-704, 2010.
- (115) Juzo Isogai, Chikara Shishikura, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Autonomous Vehicle Motion Control System for Obstacle Avoidance Situations, Proceedings of AVEC'10 Symposium, pp.326-331, 2010.



- (116) Masato Higuchi, Pongsathorn Raksincharoensak, Seat Vibrotactile Interface for Forward Vehicle Collision Avoidance, Proceedings of SICE2010, No.TC18.05, Taiwan, 2010.
- (117) ◆ Shigetaka Suzuki, Pongsathorn Raksincharoensak, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Rolf Adomat, Sensor Fusion-Based Pedestrian Collision Warning System with Crosswalk Detection, Proceedings of IEEE Intelligent Vehicle Symposium 2010, TuE1.17, San Diego, USA, 2010.  
<https://doi.org/10.1109/IVS.2010.5548120>
- (118) Pongsathorn Raksincharoensak, Shintaro Saigo, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Tomomasa Sato, Individual Adaptation of ADAS in Car-Following State Based on Naturalistic Driving Behavior Modeling, Proceedings of FISITA World Automotive Congress 2010, No. F2010E050, Budapest, Hungary, 2010.
- (119) Dam Hoang Phuc, Masao Yoshizawa, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Driving Torque Distribution Controller for Hybrid Truck Considering Vehicle Behavior, Proceedings of the 15th Asia Pacific Automotive Engineering Conference, Hanoi, Vietnam, No.208, October 2009, pp.1-8.
- (120) Juzo Isogai, Shunpei Fujita, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of Autonomous Forward Obstacle Avoidance System by Using In-Wheel-Motor and Steering Control of Micro Electric Vehicle, Proceedings of the 15th Asia Pacific Automotive Engineering Conference, Hanoi, Vietnam, No.319, October 2009, pp.1-7.
- (121) Akihiro Kawai, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of a Safe Driving Evaluation System Based on the Driver Cognitive-Operation Model at intersections, Proceedings of the 15th Asia Pacific Automotive Engineering Conference, Hanoi, Vietnam, No.306, October 2009, pp.1-6.
- (122) Kazunari Inata, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of a Forward Collision Avoidance System Considering Tail Lamp Recognition, Proceedings of the 15th Asia Pacific Automotive Engineering Conference, Hanoi, Vietnam, No.305, October 2009, pp.1-6.
- (123) Yohei Michitsuji, Hiroyuki Igawa, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Analysis on Driver's Dilemma at Signalized Intersection Using Continuous Recording Type Drive Recorder, Proceedings of the 16th World Congress on ITS No.4027, Stockholm, Sweden, September 2009 (査読有)
- (124) Pongsathorn Raksincharoensak, Masumi Nakaoka and Masao Nagai, Forward Collision Risk Assessment Method For Individual Adaptation of Braking Assistance System, Proceedings of the 16th World Congress on ITS, Stockholm No.3388, Sweden, September 2009 (査読有)
- (125) Ryuzo Hayashi, Yoshimichi Terashima, Yuya Ishizaki, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Driver-in-the-loop Evaluation of Active Safety Devices on Slippery Road Surface Using Driving Simulator, Proceedings of the 21st International Symposium of Vehicle on Roads and Tracks, No. 80, Stockholm, Sweden, August 2009 (査読有)
- (126) Pongsathorn Raksincharoensak, Wathanyoo Khaisongkram, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, and Tomomasa Sato, Integrated Driver Modelling Considering State Transition Features for Individual Adaptation of Driver Assistance Systems, Proceedings of the 21st International Symposium of Vehicle on Roads and Tracks, No.47, Stockholm, Sweden, August 2009 (査読有)
- (127) Pongsathorn Raksincharoensak, Yuta Takimoto, Hirotomo Muroi, Ikuko Shimizu, Masao Nagai, Michael Darms and Rolf Adomat, Development of a Pedestrian Collision Warning System by Sensor Fusion of

Monocular Camera and Millimeter Wave Radar, AAET Symposium (Automatisierungs-, Assistenzsysteme und eingebettete Systeme für Transportmittel) , 2.2009, Braunschweig, Germany

- (128) Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Individual Adaptation of Forward Collision Warning Algorithm Based on Road Condition and Driver Characteristics, Proceedings of the 15th World Congress on Intelligent Transportation Systems (ITS), November 2008, New York, USA.
- (129) ◆ Hideki Tsunai, Kozo Maeda, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of Steering Behavior Recognition Method by Using Sensing Data of Drive Recorder, Proceedings of International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), October 2008, Seoul, Korea.  
<https://doi.org/10.1109/ICCAS.2008.4694660>
- (130) ◆ Kazunari Inata, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Driver Behavior Modeling Based on Database of Personal Mobility Driving in Urban Area, Proceedings of International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), October 2008, Seoul, Korea.  
<https://doi.org/10.1109/ICCAS.2008.4694252>
- (131) ◆ Masumi Nakaoka, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Study on Forward Collision Warning System Adapted to Driver Characteristics and Road Environment, Proceedings of International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), October 2008, Seoul, Korea.  
<https://doi.org/10.1109/ICCAS.2008.4694250>
- (132) Liu Li, Pongsathorn Raksincharoensak, Masaru Takase, Yoshimichi Terashima, Masao Nagai, Closed-Loop Performance Analysis on Integrated Control of Active Front Steering and Direct Yaw Moment Control Using Braking Forces, Proceedings of the 9th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.863-868, October 2008, Kobe, Japan.
- (133) Pongsathorn Raksincharoensak, Takeshi Iijima, Kozo Maeda, and Masao Nagai, Individual Adaptation of Driver Assistance System Based on Real-World Naturalistic Driving Database Part 2 : Algorithm for Detecting Unusual Driving Behavior Based on Driving Database, Proceedings of the 9th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.473-478, October 2008, Kobe, Japan.
- (134) Pongsathorn Raksincharoensak, Wathanyoo Khaisongkram, Yohei Michitsuji, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, and Tomomasa Sato, Individual Adaptation of Driver Assistance System Based on Real-World Naturalistic Driving Database Part 1 : Conceptual Framework and Driver-Vehicle-Environment Modeling, Proceedings of the 9th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.467-472, October 2008, Kobe, Japan.
- (135) Yoshimichi Terashima, Yuya Ishizaki, Ryuzo Hayashi, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Study on Effectiveness of Active Safety Devices on Low Friction Road Using Driving Simulator, Proceedings of Driving Simulation Conference (Asia-Pacific Region) September 2008, Seoul, Korea.
- (136) ◆ Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, Tomomasa Sato, and Masao Nagai, Automobile Driving Behavior Recognition Using Boosting Sequential Labeling Method for Adaptive Driver Assistance Systems, Proceedings of German Conference on Artificial Intelligence, September 2008 (KI), Kaiserslautern, Germany.  
[https://doi.org/10.1007/978-3-540-85845-4\\_13](https://doi.org/10.1007/978-3-540-85845-4_13)

- (137) Hiroto Muroi, Ikuko Shimizu, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Pedestrian Recognition by Single Camera for Driver Assistance, Proceedings of FISITA 2008 World Congress, F2008-08-118, September 2008, Munich, Germany.
- (138) Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji, Wathanyoo Khaisongkram, Kozo Maeda and Masao Nagai, A Framework for Individual Adaptation of Driver Assistance System, - Design Methodology with Utilizing Real-World Naturalistic Driving Database -, Proceedings of FISITA 2008 World Congress, F2008-08-068, September 2008, Munich, Germany.
- (139) Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, Tomomasa Sato and Masao Nagai, Urban Area Driving Behavior Recognition Using Statistical Machine Learning, International Workshop on Advanced Integrated Sensing Technologies for Safety and Security of Daily Life, Kanazawa, June 2008.
- (140) Masahiro Suzuki, Masao Yoshizawa, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Fuel Economy Improvement Strategy for Light Duty Hybrid Truck Based on Fuel Consumption Computational Model Using Neural Network, Proceedings of IFAC World Congress No. WeC28.5, Seoul, Korea, July 2008.
- (141) Liu Li, Masao Nagai, Pongsathorn Raksincharoensak, On Torque Control of Handling and Steering Feel for Avoidance Maneuver with Electric Power Steering, Proceedings of IFAC World Congress No. ThA29.4, Seoul, Korea, July 2008.
- (142) Yohei Michitsuji, Daisuke Mezaki, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Analysis of Driver Behavior during Yellow Traffic Signals Using Drive Recorder Equipped Vehicles, Proceedings of the 14th World Congress on ITS, Beijing, China, Oct. 2007 (3255 on CD-ROM).
- (143) Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji and Masao Nagai Individual Adaptation of Advanced Driver Assistance System Based on Continuous Driving Data Sensing, Proceedings of the 14th World Congress on ITS, Beijing, China, Oct. 2007 (3188 on CD-ROM).
- (144) Masahiro Suzuki, Kazuhiro Tomita, Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji and Masao Nagai, Fuel Economy Improvement of Light Duty Hybrid Truck in Vehicle Following Situation, Proceedings of IFAC-AAC07, pp. 463-470, California, USA.
- (145) Dam Hoang Phuc, Kazuhiro Tomita, Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji and Masao Nagai, Longitudinal Dynamics Control of Hybrid Electric Vehicle Considering Fuel Consumption, Proceedings of IAVSD07(#100), California, USA.
- (146) Pongsathorn Raksincharoensak, Takuya Mizushima and Masao Nagai, Direct Yaw Moment Control System Based on Driver Behaviour Recognition, Proceedings of IAVSD07 (#102), California, USA. International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility, Volume 46, 2008 - Issue sup1, pp.911-921.  
<https://doi.org/10.1080/00423110802037156>
- (147) Pongsathorn Raksincharoensak, Yuta Takimoto and Masao Nagai, Radar-Based Vehicle Following Control Algorithm of Micro-Scale Electric Vehicle, Proceedings of APAC07 (2007-01-3590), California, USA.
- (148) Yohei Michitsuji, Daisuke Mezaki, Pongsathorn Raksincharoensak, and Masao Nagai, Analysis of Driver Behavior During Yellow Traffic Signals Using Drive Recorder, Proceedings of APAC07 2007-01-3678 California, USA.

- (149) Yohei Michitsuji, Yohei Morinaka, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Analysis of Collision Incident Using Drive Recorder, Proceedings of APAC07, 2007-01-3679 California, USA.
- (150) Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Vehicle Motion Control Issues Using Micro Electric Vehicle “NOVEL”, Proceedings of EVS22, Yokohama, Japan, 2006.10.28. (WEVA Youth Paper Award 受賞)
- (151) ◆ Dam Hoang Phuc, Masahiro Suzuki, Pongsathorn Raksincharoensak, Michitsuji Yohei and Masao Nagai, Control Strategy for Hybrid Electric Vehicles Based on Driver Vehicle Following Model. Proceedings of SICE-ICCAS2006.  
<https://doi.org/10.1109/SICE.2006.315546>
- (152) ◆ Takuya Mizushima, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Direct Yaw-Moment Control Adapted to Driver Behavior Recognition, Proceedings of SICE-ICCAS2006.  
<https://doi.org/10.1109/SICE.2006.315542>
- (153) Yohei Michitsuji, Masao Nagai, Pongsathorn Raksincharoensak, Takeshi Iijima, Shintaro Shigeeda, Ackasit Inthuthipawan, Mitsunobu Fujita, Motoki Shino, Minoru Kamata and Kozo Maeda, Analysis of Activation Situation of Active Safety Device Using Drive Recorder Equipped Vehicles, Proceedings of the 13th World Congress on ITS, London, UK, Oct.2006, No.2152
- (154) Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Driver Behaviour Recognition for Individual Driver Adaptive Assistance System, Proceedings of the 13th World Congress on ITS, London, UK, Oct.2006, No. 2019
- (155) Takeshi Iijima, Pongsathorn Raksincharoensak, Yohei Michitsuji and Masao Nagai, Vehicle Side Slip Angle Estimation Methodology Using Drive Recorder, MOVIC 2006, Daejeon, Korea.
- (156) Yohei Michitsuji, Masao Nagai, Pongsathorn Raksincharoensak, Shintaro Shigeeda, Takeshi Iijima, Mitsunobu Fujita, Motoki Shino, Minoru Kamata and Kozo Maeda, Development of Drive Recorder Detecting Activation of Active Safety Devices, Proceedings of the 8th International Symposium on Advanced Vehicle Control, Taipei (AVEC), Taiwan R.O.C., Aug.2006, pp.819-822.
- (157) Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Adaptive Direct Yaw Moment Control Based on Driving Intention, Proceedings of the 8th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), Taipei, Taiwan R.O.C., Aug.2006, pp.753-758.
- (158) Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Motoki Shino, Vision-Based Lane Keeping Assistance Control by Using Drive-by-Wire Electric Vehicle, Proceedings of the 12th ITS World Congress, San Francisco, USA, 2005.
- (159) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Motoki Shino, Lane Keeping Control Strategy with Direct Yaw Moment Control Input by Considering Dynamics of Electric Vehicle, Proceedings of the 19th International Symposium on Dynamics of Vehicles on Roads and on Tracks, No.62, Milano, Italy, 2005.  
International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility Volume 44, 2006 - Issue sup1, pp.192-201.  
<https://doi.org/10.1080/00423110600870006>
- (160) Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Shunsuke Watanabe, Masaya Yamada, Design of Steer-by-Wire Control Based on Vehicle Dynamics Control Theory, Proceedings of the 13th International Pacific Conference (IPC) on Automotive Engineering, Gyeongju, Korea, 2005.

- (161) Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino, Masao Nagai, Lane-Keeping Assist System for Micro-Scale Electric Vehicle by Direct Yaw-Moment Control, Proceedings of the 11th ITS World Congress, Aichi, 2004.
- (162) Motoki Shino, Shunsuke Watanabe, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Vehicle Handling and Stability Control of Micro-Scale Electric Vehicle Utilizing Steer-by-Wire System, Proceedings of the 7th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.797-802, Arnheims, the Netherlands, 2004.
- (163) Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino, Masao Nagai, Direct Yaw Control as Lane-Keeping Assist System for Micro-Scale Electric Vehicle, Proceedings of the 7th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.157-162, Arnheims, the Netherlands, 2004.
- (164) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino, Masao Nagai, Motion Control of Micro-Scale Electric Vehicle by DYC Considering Lane-Marker Information, Proceedings of the 8th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control, pp.47-52, Kanagawa, 2004.  
<https://doi.org/10.1109/AMC.2004.1297639>
- (165) Pongsathorn Raksincharoensak, Motoki Shino, Masao Nagai, Enhancing Active Safety of Small-Scale Electric Vehicle “NOVEL” by Utilizing In-Wheel-Motor, Proceedings of the 20th International Electric Vehicle Symposium and Exposition, CD-ROM(5B-Raksincharoensak), Long Beach, USA, 2003.
- (166) Pongsathorn Raksincharoensak, Toshiaki Ohshima, Motoki Shino, Masao Nagai, Traction Control System for Wheel Spin Stabilization of Small-Scale Electric Vehicle, Proceedings of the 12th International Pacific Conference on Automotive Engineering, CD-ROM (T34), Bangkok, Thailand, 2003.
- (167) Motoki Shino, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Vehicle Handling and Stability Control by Integrated Control of Direct Yaw Moment and Active Steering, Proceedings of the 6th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.25-32, Hiroshima, 2002.
- (168) Pongsathorn Raksincharoensak, Hiroshi Mouri, Masao Nagai, Vehicle Lane-Keeping Control by Four Wheel Steering, Proceedings of the 6th International Symposium on Advanced Vehicle Control (AVEC), pp.463-468, Hiroshima, 2002.
- (169) Pongsathorn Raksincharoensak, Hiroshi Mouri, Masao Nagai, Lane-Tracking Control Performance of Four-Wheel-Steering Automobile, The 15th International Federation of Automatic Control (IFAC) World Congress, Universitat Polytechnica de Catalunya, Barcelona, Spain, 2002.
- (170) ◆ Pongsathorn Raksincharoensak, Hiroshi Mouri, Masao Nagai, Investigation of Automatic Path Tracking Control by Using Four-Wheel-Steering, International Vehicle Electronics Conference (IVEC) 2001, pp.73-77, Tottori, 2001.  
<https://doi.org/10.1109/IVEC.2001.961729>

**Domestic conference presentation (in Japanese) (219 Papers, as of April 2022)**

- (1) 齊藤 裕一, 菅谷 文男, 井上 慎太郎, Pongsathorn Raksincharoensak, 井上 秀雄, 見通しの悪い交差点における推奨速度を決定するコンテキストウェアドライバモデルの提案, 自動車技術会秋季大会学術講演会, オンライン開催, 2021年10月13日-15日, No.063, pp.1-6.

- (2) 張 興国, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 後続車に対する低速自動運転車両の退避行動計画に関する研究, 日本機械学会 第 17 回「運動と振動の制御」シンポジウム (MoViC2021), B12, 1-7, オンライン開催, 2021 年 12 月 9 日.
- (3) 阿部 諒太, 関本 勇輝, 菅谷 文男, 井上 慎太郎, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 歩行者の横を通過する時のリスク予測型運動計画と制御に関する研究, 日本機械学会 第 17 回「運動と振動の制御」シンポジウム (MoViC2021), B11, 1-6, オンライン開催, 2021 年 12 月 9 日.
- (4) 濱口裕, 竹村英敏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 幾何曲線を用いたセミトレーラ連結車の低速走行時の運動計画手法, 自動車技術会秋季大会学術講演会, オンライン開催, 2020 年 10 月 21 日, Session 126, No.084, pp.1-5, #20206084.
- (5) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 高度運転支援システムのセンシングと運動制御 ～交通事故ゼロおよび究極の乗り心地を目指して～, [招待講演] 第 63 回光波センシング技術研究会, 東京, 2019 年 6 月 11 日～12 日.
- (6) 佐藤大介, 布引英治, 井上慎太郎, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 動的リスクポテンシャルを用いた速道路合流時の熟練ドライバモデルの構築, 第 16 回運動と振動と制御シンポジウム, MoViC2019,高知, 2019 年 12 月 4 日～6 日.
- (7) 吉見 竜馬, 齊藤 裕一, 山崎 彬人, 今井 将博, 久米 伸一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 伊藤 太久磨, 井上 慎太郎, 永井 正夫, 清水 司, 井上 秀雄, 先読みブレーキ制御と情報提示を装備した自律運転知能システムの安全性評価, 第 16 回運動と振動と制御シンポジウム, MoViC2019,高知, 2019 年 12 月 4 日～6 日.
- (8) 菅谷文男, 清水司, 齊藤裕一, 山崎彬人, 今井将博, 久米伸一, 吉見竜馬, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 伊藤太久磨, 井上慎太郎, 井上秀雄, リスクフィールド技術: 一般ドライバ実走行データを用いた潜在危険場面のリスク定量化分析, 2019 年自動車技術会秋季大会学術講演会, 仙台, 2019 年 10 月 9 日～11 日.
- (9) 根本 夏樹, 藤波 洋平, 有田 俊作, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 後続車両の存在を考慮した低速自動運転車両の軌道計画と運動制御, Dynamics & Design Conference 講演論文集(D&D2019), 福岡, 2019 年 8 月 26 日～29 日.
- (10) 有田俊作, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動運転車両の速度変化を考慮した最適経路生成に関する研究, ロボティクス・メカトロニクス講演会(ROBOMECH2019), 2A1-D10,広島, 2019 年 6 月 5 日～7 日.
- (11) 竹村英敏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ポテンシャルフィールド法による低速自動運転車両の交差点通過時の速度制御, ロボティクス・メカトロニクス講演会(ROBOMECH2019), 2A1-E01, 広島, 2019 年 6 月 5 日～7 日.
- (12) 齊藤裕一, 山崎彬人, 今井将博, 吉見竜馬, 久米伸一, 伊藤太久磨, 井上 慎太郎, 清水 司, 永井正夫, 井上秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 状況適応型先読みブレーキ制御機能を有する危険予測運転支援システム (第 1 報) -実市街路走行におけるシステムの有効性評価-, 2019 年自動車技術会春季大会学術講演会, 横浜, 2019 年 5 月 22 日～24 日.
- (13) 井上慎太郎, 齊藤 裕一, 山崎 彬人, 木下 俊貴, 佐藤 文哉, 伊藤 太久磨, 清水 司, 齋藤 創, 内田 信行, 井上秀雄, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 人間と機械の分担率に基づくリスク回

避のための協調型操舵支援システム, 2019年自動車技術会春季大会学術講演会, 横浜, 2019年5月22日~24日.

- (14) 久米伸一, 齊藤裕一, 井上秀雄, ポンサトーンラクシンチャラーンサク, セイフティクッション: 走行環境文脈と運転行動状態に基づく危険度推定モデルの構築(第二報), 2019年自動車技術会春季大会学術講演会, 横浜, 2019年5月22日~24日.
- (15) 【基調講演】ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動運転技術の進化ーリスク予測と人間機械協調技術ー機械学会年次大会, 2018, 関西大学
- (16) 【基調講演】ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自律運転知能 ~ 熟練ドライバーの行動データから学ぶ自動運転システムの設計~, 日本ロボット学会学術講演会, 2017, 東洋大学
- (17) 有田俊作, R. ポンサトーン: クロソイド曲線による初期と終端の曲率が指定可能な経路生成手法, 日本機械学会第27回交通・物流部門大会, 2018年12月5日, 東京都目黒区, 東京大学
- (18) 佐藤文哉, 小林尚史, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 橋本介誠, 荻野淳人, プレビューサスペンション制御のための前方路面変位推定ー車載ステレオカメラによる前方路面変位のリアルタイム推定ー, 日本機械学会第27回交通・物流部門大会, 2018年12月5日, 東京都目黒区, 東京大学 【部門大会賞受賞論文】
- (19) 齊藤裕一, 久米伸一, 渡部裕葵, 井上秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 走行環境の文脈とドライバー行動の状態に基づく潜在危険度推定, 計測自動制御学会, システム・情報部門学術講演会(SSI 2018), 富山国際会議場, 2018年11月26日.
- (20) 佐藤裕明, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 鈴木真弘, 坂下大樹, 筏井清人, 先行車追従時におけるハイブリッドトラックの省燃費運転支援手法, 計測自動制御学会, システム・情報部門学術講演会(SSI 2018), 富山国際会議場, 2018年11月26日.
- (21) 有田俊作, R. ポンサトーン: 3本のクロソイド曲線を組み合わせた効率的な経路生成に関する研究, 第61回自動制御連合講演会, 2018年11月18日, 愛知県名古屋市, 南山大学
- (22) 山崎彬人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹元基, 車載カメラを用いた顔向き推定による見通しの悪い交差点での運転行動分析手法, 自動車技術会秋季大会 2018, No.034, 名古屋
- (23) 有田俊作, R. ポンサトーン: 自動運転車両の最適経路生成手法に関する研究, 機械学会年次大会講演論文集, 2018年9月10日, 大阪府吹田市 関西大学
- (24) 渡部 裕葵, 齊藤 裕一, 谷本 昌彦, 中田 晴生, 石渡 要介, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 二輪車追い越し場面における自動運転車両の運動計画手法の構築, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会, 北九州, 2018.6.2-5
- (25) 濱口 裕, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 自動操舵を用いた連結車両の後退駐車支援システム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会, 北九州, 2018.6.2-5
- (26) 齊藤裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 井上秀雄, セイフティクッション: 走行環境文脈と運転行動状態に基づく危険度推定モデルの構築(第一報)-死角での対歩行者ヒヤリハットの形成過程に対する考察-, 2018年自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.429, 横浜, 2018.5.23-

- (27) 江平哲哉, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 田川泰敬, フィードバック制御シミュレーションによる障害物自動回避時の経路生成と経路追従制御, 第 26 回 交通・物流部門大会講演会論文集, 2017 年 12 月, No.2107.
- (28) 相川弘幸, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 井上慎太郎, 曲線路走行時における操舵のシェアードコントロールと加減速支援制御, 第 26 回 交通・物流部門大会講演会論文集, 2017 年 12 月, No.1108.
- (29) 齊藤裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ワンペダル走行モードにおけるアクセルペダル反力のハプティックシェアードコントロール: 死角での潜在リスク予測能力の向上効果, 自動車技術会秋季大会学術講演会, 大阪, 2017.
- (30) 赤木康宏, 吉原佑器, 渡辺陽介, 二宮芳樹, 高田広章, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 先読み運転支援のためのダイナミックマップによる環境認識情報の共有効果の検証, 自動車技術会秋季大会学術講演会, 大阪, 2017.
- (31) 横山篤, 吉川尚杜, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 仮想斥力場による 2 次元平面の障害物回避制御, 自動車技術会秋季大会学術講演会, 大阪, 2017.
- (32) 吉川尚杜, 横山篤, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 仮想斥力場による障害物回避制御の性能比較, 自動車技術会秋季大会学術講演会, 大阪, 2017.
- (33) 江平哲哉, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 霜野慧亮, 田川泰敬, 仮想外乱フィードバック補償シミュレーションによる自動運転車両の障害物回避時の運動計画と制御, 日本機械学会関東支部講演会, 東京理科大学, 2017.3.13
- (34) 山崎彬人, 上浦 和明, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 時系列ステレオ画像を用いたプレビューサスペンション制御のための路面変位推定, ビジョン技術の実利用ワークショップ, Vision Engineering Workshop, ViEW2016, OS6-O1, 横浜. 2016.12.9
- (35) 齊藤裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ハプティックシェアードコントロールによる潜在リスク予測運転能力の向上, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 SSI 2016. 滋賀 2016.12.6-8.
- (36) 黒田聡, 齊藤裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 潜在リスク予測ドライバモデルに基づくブレーキ制御支援 - 無信号交差点における歩行者事故低減効果の分析, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 SSI 2016. 滋賀 2016.12.6-8.
- (37) 藤波洋平, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 赤松湧太, Dirk Ulbricht and Rolf Adomat, リスク予測型安全速度制御による交差点右折時の衝突回避システムの開発, 第 25 回交通物流部門大会, 2016, No.3302, 東京. 2016.12.2
- (38) 山田剛史, 赤木康宏, 堤成可, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 無信号交差点右折時における交差車両衝突回避支援システムの開発, 第 25 回交通物流部門大会, 2016, No.3301, 東京. 2016.12.2
- (39) 堤成可, 佐藤桂, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利宏, 対歩行者事例におけるヒヤリハットデータベースのドライビングシミュレータへの応用方法の検討, 第 25 回交通物流部門大会, 2016, No.1305, 東京. 2016.11.30



- (40) 山崎彬人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹元基, 車載カメラを用いたドライバの顔向き推定による注視領域抽出, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.177, 2016, 札幌. 2016.10.20
- (41) 赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 先読み運転支援を可能にするための逆衝突確率モデルを用いた経路計画手法に関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.22, 2016, 札幌. 2016.10.19
- (42) 江平哲哉, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 霜野慧亮, 田川泰敬, オンボード車両モデルのフィードバックシミュレーションを用いた障害物回避時の運動計画と制御, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.23, 2016, 札幌. 2016.10.19
- (43) 吉川尚杜, 加藤篤, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 岡本裕之, 大島康平, 曾根原努, 直接ヨーモーメント制御による超小型電気自動車の耐転覆性能向上に関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.46, 2016, 札幌. 2016.10.19
- (44) 上浦 和明, 山崎彬人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ステレオカメラを用いたプレビューサスペンション制御のための路面変位推定, 第 21 回知能メカトロニクスワークショップ, 1A1-5, 函館, 2016.8.29.
- (45) 井上慎太郎, 相川弘幸, 井上秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, DYC と操舵支援による人間機械協調型運転支援システムに関する研究 (第 2 報), 自動車技術会春季大会学術講演会, 2016, No.305, 横浜. 2016.5.27
- (46) 齊藤 裕一, 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 潜在リスク予測ドライバモデルに基づくブレーキ制御支援システムの設計と有効性評価, 自動車技術会春季大会学術講演会, 2016, No.304, 横浜. 2016.5.27
- (47) 清水 司, 大桑政幸, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 潜在危険場面における自律運転知能のためのリスク定量化～駐車車両回避時の経路生成への適用～, 自動車技術会春季大会学術講演会, No. 303, 2016, 横浜. 2016.5.27
- (48) 堤 成可, 佐藤 桂, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, ヒヤリハットデータ分析による歩行者の回避行動に着目した歩行者横断行動分析, 自動車技術会春季大会学術講演会, No.52-16s, pp.1258-1262, 2016, 横浜, 2016.05.26
- (49) 塩川 裕介, 赤木 康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 市街地運転行動データベースに基づく無信号交差点通過時の規範速度モデルの構築, 第 24 回 交通・物流部門大会 (TRANSLOG2015) 2015.12.10
- (50) 塩川裕介, 赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 無信号交差点の見通しを考慮した運転安全性の評価と規範ドライバモデルの構築, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 SSI2015, 函館. 2015.11.19
- (51) 三本喬之, 齊藤裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自転車の急横断リスクの予測に基づいた行動適応型操舵支援システムの構築, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 SSI2015, 函館. 2015.11.19
- (52) 齊藤裕一, 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 潜在リスク予測に基づいたシェアード・コントロールの設計, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 SSI2015, 函館. 2015.11.19

- (53) 小澤 拓巳, 井上慎太郎, 井上 秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 軌跡追従走行時における人間と運転支援系のシェアード・コントロールに関する研究, 自動制御連合講演会, 神戸. 2015.11.14
- (54) 井上慎太郎, 小澤 拓巳, 平野 豊, 井上 秀雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, DYCと操舵支援による人間機械協調型運転支援システムに関する研究(第1報), 自動車技術会秋季大会学術講演会, 2015, 小倉. 2015.10.
- (55) 上浦和明, 原野和哉, 山崎彬人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ステレオカメラを用いた路面変位推定によるプレビューサスペンション制御手法の開発, SSII2015 2015.6.10
- (56) 塩川裕介, 赤木康宏, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 無信号交差点通過時における規範ドライバモデルの構築と規範速度制御系の開発, 日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会, ROBOMECH2015, 京都. 2015.5.18
- (57) 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, リスクポテンシャルに基づく車線追従制御系と人間機械協調に関する研究, 日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会, ROBOMECH 2015, 京都. 2015.5.18
- (58) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 岩野孝, 山崎 彬人, 毛利 宏, 永井 正夫, 障害物回避時における自律運転知能システムの間人機械協調特性に関する研究, 自動車技術会春季大会学術講演会, No.53-15s, 2015, pp.1263-1268, パシフィコ横浜. 2015.5.21
- (59) 土屋滉一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利宏, 永井正夫, 無信号交差点における出合頭事故防止自動ブレーキ制御の開発, 第23回交通・物流部門大会講演論文集, pp.115-118, 東京, 2014.
- (60) 田中 陽一, 坂本 一朗, 川野 大輔, 石井 素, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 歩車間通信のための視覚障害者のニーズ調査に基づいた情報提供システムの構築, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No.76-20145646, 仙台国際センター, 2014
- (61) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 山崎彬人, 毛利宏, 永井正夫, リスクポテンシャルを考慮した最適制御理論による自律運転知能システムに関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No.244-20145871, 仙台国際センター, 2014.10.22-24
- (62) 岩野孝, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ステアバイワイヤを用いた自律運転知能システムの間人機械協調特性に関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No.243-20145883, 仙台国際センター, 2014.
- (63) 加藤篤, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 左右独立制駆動力配分を用いた小型電気自動車のロール運動制御に関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2014, 2A2-H03, 富山(2014).
- (64) 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 逐次クロソイド型経路生成に基づく自律運転知能の操舵制御系に関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2014, 2A2-H02 富山(2014).
- (65) 江澤和浩, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 歩行者移動予測に基づく衝突回避ブレーキ制御システムに関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2014, 2A2-H04 富山(2014).

- (66) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 潜在リスク予測ドライバモデルを用いた自律運転知能システムの運動制御～駐車車両回避時の経路生成～, 自動車技術会学術講演会前刷集, 24-20145076, pp.1-4, 横浜 (2014).
- (67) 岩野孝, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 障害物回避時におけるアクティブ操舵制御とドライバの操舵協調性の検討, 自動車技術会学術講演会前刷集, 25-20145077, pp.1-4, 横浜 (2014).
- (68) 井上秀雄, 永井正夫, 鎌田実, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 大桑政幸, 高齢者の自立を支援し安全安心社会を実現する自律運転知能システム, 自動車技術会学術講演会前刷集, 22-20145375, pp.1-4, 横浜 (2014).
- (69) 橋本翔, 三本喬之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, クロソイド型経路生成に基づく自律経路追従制御に関する研究, 第 20 期関東支部総会講演会講演前刷集, 東京, 2014.3.14-15, No.21401
- (70) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 長谷川隆裕, 赤松湧太, 永井正夫, 熟練運転者の走行データに基づく自律運転知能システムの開発, ADVANTY 2013 シンポジウム講演論文集, 金沢, 2013.12.21-22.
- (71) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 走行環境のリスクポテンシャルに基づく自律運転知能システムの運動制御, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2013, 神戸, 2013.12.18-20.
- (72) 赤松湧太, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, リスクポテンシャルを用いた無信号交差点における危険予測型ブレーキ支援システム, 計測自動制御学会システム情報部門学術講演会 SSI2013, ピアザ青海, 滋賀, 2013.11.18-20.
- (73) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 潜在リスク予測に基づく自律運転知能システムに関する研究, 計測自動制御学会システム情報部門学術講演会 SSI2013, ピアザ青海, 滋賀, 2013.11.18-20.
- (74) 服部雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 左右輪の制動力配分制御を用いた車線逸脱防止システムに関する研究, 第 56 回自動制御連合講演会, 新潟, 2013.11.16-17.
- (75) 岩野孝, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 障害物回避時における操舵トルク支援システムと人間との操舵協調性に関する研究, 第 56 回自動制御連合講演会, 新潟, 2013.11.16-17.
- (76) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 酒井裕一, 清水郁子, 永井正夫, Dirk Ulbricht, Rolf Adomat, 車載カメラの横断歩道認識に基づく歩行者衝突防止システムの開発, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.125-13, pp. 1-6, 2013.10.23-25, 名古屋.
- (77) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 潜在リスクポテンシャル推定に基づく自律走行車両の運転知能モデルに関する研究, 第 13 回「運動と振動の制御」シンポジウム論文集, B16, 2013.8.26-30, 福岡.
- (78) 赤松湧太, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータを用いた危険予測型対歩行者衝突回避システムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2013 (ROBOMECH2013).
- (79) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ポテンシャルフィールドに基づく

く自律型自動運転システムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2013 (ROBOMECC2013).

- (80) 中村友之, 菅井晴彦, 松本伸, 武馬修一, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, カメラとアクティブ光源を用いた路面形状推定によるプレビュー乗り心地制御の検討, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.69-13, pp.1-6.
- (81) 江澤和浩, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, 無信号交差点における危険予測運転特性に基づく自動ブレーキ制御介入に関する研究, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.92-13, pp.1-4.
- (82) 赤松湧太, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, リスクポテンシャルを用いた無信号交差点における危険予測運転ドライバモデルの構築, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.48-13, pp.1-4.
- (83) 長谷川隆裕, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, リスクポテンシャルに基づく障害物回避のための自律型ブレーキと操舵制御手法に関する研究, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.18-13, pp.1-4.
- (84) 小黒宏史, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 動的環境リスクポテンシャルに基づく障害物回避制御に関する研究, 計測自動制御学会・システムインテグレーション部門講演会 2012(SI2012), 2012.12.18-20, 2K2-3, 福岡.
- (85) 岩澤一成, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 無信号交差点における対歩行者衝突防止のための危険予測運転支援システムに関する研究, 計測自動制御学会・システムインテグレーション部門講演会 2012(SI2012), 2012.12.18-20, 2K2-2, 福岡.
- (86) 塙紀幸, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, リスクポテンシャルに基づく前方車両衝突回避支援システムに関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No. 125-12, pp.1-4, 2012.10.3-5.
- (87) 小黒宏史, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, レーザレーダを用いたパーソナルモビリティの走行環境リスクマップの構築, 日本機械学会 D&D2012, 慶應義塾大学, 日吉キャンパス, 2012.9.18-21.
- (88) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 永井正夫, リスクポテンシャルフィールドに基づく危険予測型衝突自動回避システムに関する研究, 日本機械学会 D&D2012, 慶應義塾大学, 日吉キャンパス, 2012.9.18-21.
- (89) 佐藤勝久, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, LIDAR を用いた市街地道路の車線逸脱防止システムに関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会(ROBOMECC2012), 1P1-D05, 浜松, 2012.5.27-29.
- (90) 江澤和浩, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 危険場面模擬ドライビングシミュレータによる危険予測運転支援システムの有効性評価, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 (ROBOMECC2012), 1P1-D04, 浜松, 2012.5.27-29.
- (91) 橋本翔, ポンサトーン・ラクシンチャランサク, 危険予測運転支援のための歩行者衝突リスク予測手法に関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会(ROBOMECC2012), 1P1-D03, 浜松, 2012.5.27-29.

- (92) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, リスクポテンシャルフィールドに基づく歩行者衝突回避システムの予防安全性能評価, 自動車技術会春季大会学術講演会, No.16-12, pp.17-20, 横浜, 2012.5.17-19.
- (93) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 長谷川大悟, 岩澤一成, 道辻洋平, 無信号交差点における歩行者事故防止のための危険予測運転ドライバモデルの構築, 自動車技術会春季大会学術講演会, No.3-12, pp.7-12, 横浜, 2012.5.17-19.
- (94) 道辻洋平, 大竹正俊, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 信号切り替わり時の横断歩行者に対する運転リスク評価指標の提案, 自動車技術会春季大会学術講演会, No.3-12, pp.1-6, 横浜, 2012.5.17-19.
- (95) 佐藤勝久, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, LIDAR を用いた車線逸脱防止システムに関する研究, 第 18 期関東支部講演会, 千葉, 2012.3.9-10.
- (96) 橋本翔, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, LIDAR を用いた対歩行者衝突リスク予測手法に関する研究, 第 18 期関東支部講演会, 千葉, 2012.3.9-10.
- (97) ピヤポン・ウォンワイウィット, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, ヒヤリハットデータベースに基づく無信号交差点における歩行者・自転車の行動分析, 第 20 回交通・物流部門大会 (TRANSLOG2011), 川崎市産業振興会館, 日本機械学会, No.11-59, pp.19-22, 2011.12.7-9
- (98) 長谷川大悟, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 運転指導員の行動データに基づく危険予測運転モデルの構築, 第 20 回交通・物流部門大会 (TRANSLOG2011), 日本機械学会, 川崎市産業振興会館, No.11-59, pp. 35-38, 2011.12.7-9
- (99) 斉藤 聡太郎, 林 隆三, 永井 正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 島宗 亮平, 水口 昌彦, 玉槻 晃, 高速鉄道車両における乗客・腰掛の高周波振動特性の解析, 第 20 回日本機械学会交通物流部門大会, 川崎市産業振興会館, pp. 111-114, 2011.12.7-9
- (100) 大竹正俊, 道辻洋平, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 信号交差点運転時における横断歩行者に対する危険リスク評価指標の提案, 第 20 回交通・物流部門大会 (TRANSLOG2011), 川崎市産業振興会館, 日本機械学会, No.11-59, pp.31-34, 2011.12.7-9
- (101) 下瀬文允, 吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 曲線路逸脱防止のための自動操舵制御に関する研究, 第 54 回自動制御連合講演会, 2011.11.19-20.
- (102) 酒井裕一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 清水郁子, 永井正夫, ダーク・ウルブリヒト, ロルフ・アドマツト, オプティカルフローを用いた車両運動状態推定に基づく歩行者衝突警報システムの開発, 第 54 回自動制御連合講演会, 2011.11.19-20.
- (103) 長谷川大悟, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 無信号交差点における歩行者・自転車の行動を考慮した危険予測運転ドライバモデルの構築, 第 54 回自動制御連合講演会, 2011.11.19-20.
- (104) 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 石崎由也, ヒヤリハットデータベースを基にした対歩行者・自転車事故回避システムの評価手法の検討, 第 54 回自動制御連合講演会, 2011.11.19-20.
- (105) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, オクルージョンを考慮した対歩行者衝突回避に関する研究, 自動車技術会 2011 年秋季大会学術講演会, No.138-11, pp. 1-4, 札幌,

2011.10.12-14.

- (106) 尹 飛龍, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井 正夫, アクセルペダル反力制御を用いた車両速度誘導システムの異なる HMI による速度誘導との比較評価, 自動車技術会 2011 年秋季大会学術講演会, No.100-11, pp.13-18, 札幌, 2011.10.12-14.
- (107) 竹中邦夫, 佐藤桂, 久保智史, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータ実験に基づく車線変更時の安全運転行動分析, 自動車技術会 2011 年秋季大会学術講演会, No.124-11, pp.1-4, 札幌, 2011.10.12-14.
- (108) 西郷慎太郎, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 先行車追従と車線維持の運転操作モデルに基づくドライバ状態推定手法の検討, 自動車技術会 2011 年秋季大会学術講演会, No.122-11, pp.1-4, 札幌, 2011.10.12-14.
- (109) 久保智史, 佐藤桂, 竹中邦夫, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 佐々木和也, 米川隆, 現実感の高いドライビングシミュレータを用いた車線変更行動改善支援手法の有効性検証, 自動車技術会 2011 年秋季大会学術講演会, No.124-11, pp5-10, 札幌, 2011.10.12-14.
- (110) 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 小型電気自動車の前方障害物自動回避システムの開発, 安全工学シンポジウム
- (111) 埜紀幸, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 市街地の走路境界認識に基づく車線自動追従制御に関する研究, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2011, 岡山, 2011.5.26-28
- (112) 小黒宏史, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 歩行空間内における二輪倒立振子型電動車両の操作特性に関する研究, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2011, 岡山, 2011.5.26-28
- (113) 岩澤一成, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, LIDAR を用いた無信号交差点における危険予測運転支援システムの開発, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2011, 岡山, 2011.5.26-28
- (114) 林隆三, 磯谷十蔵, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 前方障害物の移動予測に基づく自動操舵回避システムの開発, 自動車技術会 2011 年春季大会学術講演会, No.59-11, pp.17-22, 2011.5.18-20.
- (115) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ポテンシャルフィールドに基づく交差点右折時の歩行者衝突回避に関する研究, 自動車技術会 2011 年春季大会学術講演会, No.59-11, pp.7-12, 2011.5.18-20.
- (116) 吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 市街地環境の走路認識による自動運転システムに関する研究, 自動車技術会 2011 年春季大会学術講演会, No.58-11, pp.1-4, 2011.5.18-20.
- (117) Liming Wan, Feilong Yin, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Study on Longitudinal Control and Guidance System for Lane Change Assistance in Highway Using Driving Simulator, 自動車技術会 2011 年春季大会学術講演会, No.76-11, pp.19-22, 2011.5.18-20.
- (118) 尹 飛龍 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井 正夫, アクセルペダル反力制御による車両速度誘導システムの開発, 自動車技術会 2011 年春季大会学術講演会, No.59-11, pp. 1-

6, 2011.5.18-20.

- (119) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 酒井裕一, 鈴木重隆, 清水郁子, 永井正夫, Rolf Adomat, 横断歩道検知に基づく歩行者衝突回避システムの開発, 第19回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, No.1119, pp.169-172, 川崎, 2010.
- (120) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 青柳宗一郎, 永井正夫, 先行車の減速操作に適合した前方車両衝突警報システムの開発, 計測自動制御学会 システム・情報部門講演会論文集(CD-ROM), No.2E4-2, pp.1-6, 京都, 2010.
- (121) 吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, レーザレーダによる低速自動運転車両の経路追従制御に関する研究, 第53回自動制御連合講演会論文集, (CD-ROM), No.224, pp.1-6, 高知, 2010.
- (122) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 右折時における歩行者衝突回避のための自動運転システムに関する研究, 第53回自動制御連合講演会論文集 (CD-ROM), No.223, pp.1-6, 高知, 2010.
- (123) 尹 飛龍, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 山王堂真也, 星野正喜, ハブティック・ペダルによる車両の速度誘導に関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No.125-10, pp.5-8, 2010.
- (124) Liming Wan, Pongsathorn Raksincharoensak, Kozo Maeda and Masao Nagai, Lane Change Behavior Modeling for Autonomous Vehicles Based on Surroundings Recognition, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.97-10, 14-20105675, pp.11-16 (2010.9.29)
- (125) ワタンユー・カイソクラム, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 西郷 慎太朗, 永井 正夫 (東京農工大学), 下坂 正倫, 森 武俊, 佐藤 知正 (東京大学), 運転状態遷移モデルを考慮した急ぎ運転検出するアルゴリズムの個別適合性に関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.98-10, 14-20105719, pp.27-30 (2010.9.29)
- (126) 西郷慎太朗, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫 (東京農工大学), ドライバの運転操作モデルに基づく個別適合型運転診断アルゴリズムの開発, 自動車技術会秋季大会学術講演会, No.125-10, 140-20105686, pp.13-18 (2010.9.30)
- (127) ワタンユー・カイソクラム, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライバの行動遷移モデルによる急ぎ運転検出アルゴリズムに関する研究, 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋工業大学, 2010.9.22-24, No.2H2-05.
- (128) 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動車分野における移動体センシング技術の研究 (平成21年度), 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋工業大学, 2010.9.22-24, No.2H1-04.
- (129) 西郷慎太朗, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライバの運転状態を考慮した個別適合型車間距離維持支援システムの開発, 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋工業大学, 2010.9.22-24, No.1F3-08
- (130) 松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 右折時の環境危険度を考慮した自律走行車両の操舵・速度制御に関する研究, 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋工業大学, 2010.9.22-24, No.1F3-06

- (131)下瀬文允, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 無信号交差点における自律走行車両の速度制御に関する研究, 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋工業大学, 2010.9.22-24, No.1F3-05
- (132)樋口雅人, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動車のシート振動による触覚的前方車両衝突警報システムの開発, ヒューマンインタフェースシンポジウム 2010, 立命館大学びわこ・くさつキャンパス, 2010.9.10, No.3141.
- (133)青柳宗一郎, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 車車間通信を利用した前方車両衝突警報システムの開発, ヒューマンインタフェースシンポジウム 2010, 立命館大学びわこ・くさつキャンパス, 2010.9.10, No.3132.
- (134)下坂正倫, 守谷祐一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 森武俊, 佐藤知正, ノンパラメトリックベイズに基づく協調学習型運転行動モデリング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 講演論文集 No.1P1-B14, 2010.
- (135)下瀬文允, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 超小型電気自動車を用いた無信号交差点通過時に自動運転システムに関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 講演論文集, No.1P1-A30, 2010.
- (136)松實良祐, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 超小型電気自動車を用いた右折時の自動運転システムに関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 講演論文集, No.1P1-A29, 2010.
- (137)吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, レーザレーダによる自己位置推定と地図生成を用いた電気自動車の自動運転システムの開発, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.69-10, pp.13-16, 2010.
- (138)尹 飛龍, 田中秀樹, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 山王堂真也, 星野正喜, アクセルペダル反力制御によるドライバの加減速操作誘導の研究, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.6-10, pp.19-24, 2010.
- (139)ダム ホアン フク, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林 隆三, 永井正夫, 人間-自動車系を考慮したハイブリッドトラックの駆動力制御 (第2報), 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.70-10, pp.23-28, 2010.
- (140)Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Development of a Hurry Driving Detection Algorithm Based on the Driving-State Transition Model, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.70-10, pp.7-12, 2010.
- (141)西郷慎太郎, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 個人の通常運転行動データに基づく個別適合型安全運転診断システムの開発, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.70-10, pp.13-16, 2010.
- (142)前田公三, 綱井秀樹, 久保智史, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 佐々木和也, 米川 隆, ドライビングシミュレータを用いた車線変更行動評価・改善支援システムの開発, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.38-10, pp.11-16, 2010.
- (143)磯谷十蔵, 宍倉知香良, 林 隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 超小型電気自動車を用いた前方障害物自動回避の精度向上に関する研究, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.56-10, pp.9-12, 2010.



- (144)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, HEV/EVの駆動系と車両運動のモデリングと制御, [招待講演] とことんわかる自動車のモデリングと制御 2009-環境対応技術一, 2009年11月18日.
- (145)ガム・ホソ・フク, 吉澤正雄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 永井正夫, 車両の動特性を考慮したハイブリッドトラックの駆動力制御に関する研究, 第18回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, pp.181-184, 2009.12, 東京国際オリンピック青少年総合センター
- (146)ワタンユウ・カイソクラム, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 下坂正倫, 森武俊, 佐藤知正, 急ぎ運転解析のための先行車追従場面における運転行動のモデリング, 第18回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, pp.305-308, 2009.12, 東京国際オリンピック青少年総合センター
- (147)清水郁子, 室井宏友, 滝本勇太, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, Michael Darms, Rolf Adomat, 歩行者衝突回避システムのための横断歩道認識手法, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集 No.128-09, pp.21-26, 仙台国際センター仙台, 2009.10
- (148)磯谷十蔵, 藤田峻平, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 超小型電気自動車のインホイールモータと操舵制御を用いた前方障害物自動回避システムの開発, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集 No.128-09, pp.1-6, 仙台国際センター仙台, 2009.10
- (149)熊井雄一, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 永井正夫, 尾崎修, ドライバ状態適合型運転支援のHMI最適化手法に関する研究(第1報) 先行車追従ドライバモデルを用いた注意レベルの推定, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集 No.111-09, pp.15-18, 仙台国際センター, 仙台, 2009.10
- (150)綱井秀樹, 前田公三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 永井正夫, 小花麻純, 佐々木和也, 米川隆, 常時記録型ドライブレコーダを用いた車線変更時の運転行動解析(第2報), 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集 No.112-09, pp.11-16, 仙台, 2009.10
- (151)志岐知洋, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 自動車運転時の注意レベル推定のための視線行動解析, 日本機械学会年次大会講演論文集, J1802-2-1, 岩手大学, 盛岡, 2009.9
- (152)磯谷十蔵, 藤田峻平, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 超小型電気自動車を用いた障害物自動回避の運動制御システムの開発, 日本機械学会年次大会講演論文集, J1802-1-3, 岩手大学, 盛岡, 2009.9
- (153)吉澤孝紀, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 交差点内における超小型電気自動車の自動一時停止・発進システムの開発, 第27回日本ロボット学会学術講演会 1E3-04/JSAE20094542, 横浜国立大学, 神奈川 2009.9
- (154)西郷慎太郎, 中岡真澄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 運転行動の状態遷移モデルを考慮した異常運転検出アルゴリズムの開発, 第27回日本ロボット学会学術講演会 1E3-02/JSAE20094540, 横浜国立大学, 神奈川 2009.9
- (155)Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak, Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori and Tomomasa Sato, Driver Behavior Modeling and Parameter Identification during Car-Following Situation on Urban Road, 第27回日本ロボット学会学術講演会 1E2-03/JSAE20094535, 横浜国立大学, 神奈川 2009.9
- (156)下坂正倫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 森武俊, 佐藤知正, 個別適合型運転

支援のためのベイズ的協調回帰, 第27回日本ロボット学会学術講演会 1E2-04/JSAE20094536, 横浜国立大学, 神奈川 2009.9

- (157)永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 自動車分野における移動体センシング技術の研究, 第27回日本ロボット学会学術講演会 2E1-05, 横浜国立大学, 神奈川 2009.9
- (158)川井章弘, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 交差点における認知・操作モデルに基づく安全運転評価手法の開発, ヒューマンインタフェースシンポジウム 2009 論文集 No.3344, 御茶ノ水女子大学, 東京 2009.9
- (159)稲田一成, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 先行車のテールランプ認識に基づく追突防止システムの開発, ヒューマンインタフェースシンポジウム 2009 論文集 No.3335, 御茶ノ水女子大学, 東京 2009.9
- (160)道辻洋平, 井川博之, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 佐々木和也, 米川隆, 常時記録型ドライブレコーダを用いた黄信号時の運転行動解析, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.6-09, pp.23-26(2009)
- (161)Dam Hoang Phuc, 吉澤正雄, 鈴木真弘, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, Longitudinal Dynamics and Control of Driver and Hybrid Electric Vehicle System, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.61-09, pp. 15-20 (2009)
- (162)永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ワタニユ・カイソクラム, 下坂正倫, 森武俊, 佐藤知正, 市街地走行データの行動ラベリングに基づく統合的加減速モデルの構築, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.68-09, pp.1-4 (2009)
- (163)林隆三, 寺島義道, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータによる低 $\mu$ 路でのDYCの効果評価, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.5-09, pp. 11-16 (2009)
- (164)前田公三, 水島卓也, 綱井秀樹, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 永井正夫, 小花麻純, 佐々木和也, 常時記録型ドライブレコーダを用いた車線変更時の運転行動解析, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.6-09, pp. 11-16(2009)
- (165)田子雅弘, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 溝口洋司, 佐々木和也, 常時記録型ドライブレコーダを用いた交差点右折時の環境危険度と安全確認行動の解析, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.6-09, pp. 17-22(2009)
- (166)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 滝本勇太, 室井宏友, 清水郁子, 永井正夫, Michael Darms, Rolf Adomat, 単眼カメラとミリ波レーダによる歩行者検出と衝突警報システムの開発, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.69-09, pp. 19-24 (2009)
- (167)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 飯島健, 道辻洋平, 前田公三, 永井正夫, 市街地走行データベースに基づく急ぎ運転状態検出アルゴリズム, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集, No.68-09, pp.5-10 (2009)
- (168)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, インホイールモータ電気自動車の運動制御システムの開発, [招待講演] 最新の先端的車両技術に関するシンポジウム, 2007年11月30日
- (169)ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 先進安全自動車と光学技術, [招待講演] 日本オプトメカトロニクス JOEM 部会セミナー, 2006年11月21日, 機械振興会館.

- (170) 瀧本勇太, 室井宏友, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 清水郁子, 永井正夫, Michael Darms, Rolf Adomat, 単眼カメラとミリ波レーダによる歩行者衝突警報システムの開発, 第17回日本機械学会交通物流部門大会, pp.273-276, 12.2008, 川崎市産業振興会館, 川崎
- (171) 藤田峻平, 磯谷十蔵, 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 林隆三, 周囲状況を考慮した障害物自動回避システムに関する研究, 第17回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, pp.159-162, 12.2008, 川崎市産業振興会館, 川崎.
- (172) 寺島義道, 林隆三, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 危険場面ドライビングシミュレータを用いた横滑り防止装置の評価, 第17回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, pp.321-324, 12.2008, 川崎市産業振興会館, 川崎.
- (173) 吉澤正雄, ダム・ホアン・フク, 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 鈴木真弘, 車両挙動を考慮したハイブリッドトラックの駆動力制御に関する研究, 第17回日本機械学会交通物流部門大会講演論文集, pp.231-234, 12.2008, 川崎市産業振興会館, 川崎.
- (174) Wathanyoo Khaisongkram, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Masamichi Shimosaka, Taketoshi Mori, and Tomomasa Sato, Driver Behavior Recognition for Individual Adaptation of Driver Assistance Systems Based on Boosting Sequential Labeling Method, 日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2F28, 9.2008, 神戸大学.
- (175) 道辻洋平, 飯島健, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 市街地走行データベースにもとづく急ぎ運転検出法の検討, 第26回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2F27, 9.2008, 神戸大学.
- (176) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータを用いた路面状態適合型追突警報システムに関する研究, 第26回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2F26, 9.2008, 神戸大学.
- (177) 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 前田公三, 自動車における移動体センシング技術の研究概要, 第26回日本ロボット学会学術講演会前刷集, 2F14, 9.2008, 神戸大学.
- (178) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 稲田一成, 永井正夫, 超小型電気自動車の通常運転行動モデルに基づく個別適合運転支援システムの開発, 第26回日本ロボット学会学術講演会前刷集, 1B2-05, 9.2008, 神戸大学.
- (179) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライビングシミュレータを用いた個人・環境適合型追突警報に関する研究, ヒューマンインタフェースシンポジウム, 2008, 講演論文集 No.2134, 大阪大学, 大阪
- (180) 中岡真澄, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライバ特性と環境の危険度に適応した追突防止システムの開発, 日本機械学会2008年度年次大会講演論文集, Vol.7, pp.137-138, 2008, 横浜国立大学.
- (181) 稲田一成, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 超小型電気自動車の市街地走行データに基づく加減速行動モデルの構築, 日本機械学会2008年度年次大会講演前刷集, Vol.7, pp.131-132, 2008, 横浜国立大学.
- (182) 室井 宏友, 清水 郁子, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 運転者支援のための単眼カメラによる歩行者認識, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集 No.56-08, pp.11-14, 5.2008,

パシフィコ横浜.

- (183) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 前田公三, 道辻洋平, 永井正夫, 下坂正倫, 森武俊, 佐藤知正, 市街地走行データに基づく人間・自動車・道路系の運転行動遷移モデルの構築, 自動車技術会春季大会学術講演会前刷集 No.3-08, pp.9-12, 5.2008, パシフィコ横浜.
- (184) 飯島健, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 個別ドライバの通常運転行動データに基づく異常運転検知法の検討, 第 8 回 計測自動制御学会 (SICE) システムインテグレーション部門講演会, 2F1-3, (2007)
- (185) 下坂正倫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 森武俊, 佐藤知正, 人間・道路環境系の運転行動推定のための系列ラベルブースティング法, 第 8 回 計測自動制御学会 (SICE) システムインテグレーション部門講演会, 2F1-2, (2007)
- (186) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 下坂正倫, 森武俊, 佐藤知正, 個別適合運転支援のための人間・道路環境系の運転行動モデル化, 第 8 回 計測自動制御学会 (SICE) システムインテグレーション部門講演会, 2F1-1, (2007)
- (187) 高瀬優, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 操舵・制駆動力配分の統合制御による前方障害物衝突回避の解析, 第 15 回日本機械学会交通物流部門大会, pp. (2007)
- (188) 瀧本勇太, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 先行車追従時における超小型電気自動車のインホイールモータ制御, 第 50 回自動制御連合講演会, 慶應義塾大学日吉キャンパス (横浜市)
- (189) Liu Li, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Analysis on Electric Power Steering System to Improve Handling and Road Feeling, 第 50 回自動制御連合講演会, 慶應義塾大学日吉キャンパス (横浜市)
- (190) Dam Hoang Phuc, Pongsathorn Raksincharoensak and Masao Nagai, Control Strategy for Parallel Hybrid Electric Vehicle Considering Driving Torque Response and Fuel Economy Improvement., 第 50 回自動制御連合講演会, 慶應義塾大学日吉キャンパス (横浜市)
- (191) 道辻洋平, 目崎大輔, 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 前田公三, 鎌田実, 小竹元基: 黄信号に直面したドライバの急停止行動の分析, 自動車技術会秋季大会講演前刷集, 129-07, pp.9-12 (2007)
- (192) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 前田公三, 永井正夫, 個別適合型運転支援システムに向けた市街地走行データ収集と分析(第 2 報)ー特定経路沿いの運転行動の考察ー, 自動車技術会秋季大会講演前刷集, 128-07, pp.21-24 (2007)
- (193) 前田公三, 飯島健, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, 先行車追従行動分析および危険度評価法, 第 25 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2C23(CD-ROM), 習志野市, 千葉県, 9 2007
- (194) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 前田公三, 道辻洋平, 永井正夫, 個別適合運転支援に向けた経路沿いの車両挙動パターン分析, 第 25 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2C22(CD-ROM), 習志野市, 千葉県, 9 2007
- (195) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 飯島健, 道辻洋平, 永井正夫, 個別適合型運転支援に向けた市街地走行データ収集と分析, 自動車技術会春季大会講演前刷集, No.3-07, pp.1-4(2007)

- (196) 富田和広, Dam Hoang Phuc, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, ドライバの運転特性を考慮した小型ハイブリッドトラックの燃費ばらつき低減手法, 日本機械学会第15回交通・物流部門大会 TRANSLOG2006
- (197) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, 市街地走行データに基づく個別ドライバの通常運転特性の分析, 第5回 ITS シンポジウム 2006, OS4-5, 東京大学 (2006)
- (198) 水島卓也, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, ドライバの運転行動認識に基づく直接ヨーモーメント制御, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No. 139-06, pp.17-22, 2006
- (199) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 市街地走行データに基づく加減速の運転意図検出, 日本ロボット学会学術講演会, 3M33.
- (200) 水島卓也, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 操舵量に基づく車線変更意図検出と運転支援適用事例, 日本ロボット学会学術講演会 2006, 3M34.
- (201) 飯島健, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, ドライブレコーダ計測項目を用いた車両運動量の推定手法, 日本ロボット学会学術講演会 2006, 3M35.
- (202) 飯島健, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, 鎌田実, 前田公三, ドライブレコーダの計測データを活用した車両横滑り角推定手法, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No. 38-06, pp.21-24, 2006
- (203) 富田憲二, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 左右独立インホイールモータとステアバイワイヤの統合制御による操縦安定性向上, 第14回日本機械学会交通・物流部門大会講演論文集 pp. 219-222, (2005)
- (204) 富田和広, 鈴木真弘, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 永井正夫, 小池哲夫, 新野紀彦: 燃費向上を目指した小型ハイブリッドトラックの駆動系制御 (人間・自動車系の特性を考慮した解析), 第14回日本機械学会交通・物流部門大会講演論文集 pp. 199-202, (2005)
- (205) Ackasit Inthuthipawan, 飯島健, 道辻洋平, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 吉田秀久, 永井正夫, ドライビングシミュレータを用いた横すべり発生時のヒヤリハット解析, 第14回日本機械学会交通・物流部門大会講演論文集 pp. 339-340, (2005)
- (206) 永井正夫, 吉田秀久, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 山田将也, 人間・自動車系の動特性に適合するステアバイワイヤシステムに関する研究, ITS-Japan2005.
- (207) 皆川真範, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 操舵反力制御によるステアバイワイヤ車両 NOVEL-II の操縦安定性向上, 第48回自動制御連合講演会 (CD-ROM), D2-46.
- (208) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 水島卓也, 永井正夫, ドライバの運転意思に基づく超小型電気自動車 NOVEL-I のヨーモーメント制御, 第48回自動制御連合講演会 (CD-ROM), D2-45.
- (209) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹元基, 永井正夫, DYC による車線追従支援システムに関する研究, 自動車技術会秋季大会学術講演会前刷集, No. 99-05, pp.13-16, 2005
- (210) 永井正夫, 吉田秀久, 山田将也, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, Steer-By-Wire 技術によるドライバーフレンドリーな運転支援システム, 日本機械学会年次大会講演論文集, Vol.7, pp.113-114 (2005)
- (211) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 大藤豊, 小竹元基, 永井正夫, 道路画像情報を利用した超小型電気自動車のドライブバイワイヤシステム, 日本機械学会年次大会講演論文集, Vol.7,

pp.253-254 (2005)

- (212) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 大藤豊, 小竹元基, 永井正夫, DYC 制御による知的運転支援システムの実験的検討, 2005 年自動車技術会春季大会 学術講演前刷集, No.53-05 pp.13-16, 横浜
- (213) 富田憲二, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, 左右独立駆動力制御による前輪余裕度向上, 日本機械学会 第 13 回交通・物流部門大会講演論文集, 2004 年 12 月 2 日, 川崎市産業振興会館
- (214) 渡邊俊輔, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, 操安性向上を目指したステアバイワイヤ車両の操舵制御, 2004 年自動車技術会春季大会 学術講演会前刷集, No.33-04, pp.17-22, 2004 年 5 月 20 日, パシフィコ横浜, 横浜
- (215) 渡邊俊輔, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, ステアバイワイヤによる超小型電気自動車の直進安定性向上, 日本機械学会 第 12 回交通・物流部門大会講演論文集, pp.119-122, 2003 年 12 月 9 日, 川崎市産業振興会館
- (216) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 小竹 元基, 永井 正夫, D Y C 制御による知的運転支援システムの検討, 2003 年自動車技術会春季大会 学術講演会前刷, No.51-03 pp.13-18, 2003 年 5 月 23 日, パシフィコ横浜, 横浜
- (217) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 永井 正夫, モトルマツング制御手法を用いた四輪操舵車両による車線追従制御系の検討, 日本機械学会 第 10 回交通・物流部門大会講演論文集, pp. 137-140, 2001 年 12 月 6 日, 川崎市産業振興会館
- (218) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 永井 正夫, 四輪操舵車両の車線自動追従制御の検討, 2001 年自動車技術会春季大会 学術講演会前刷集, No.5-01 pp. 5-8, 2001 年 5 月 23 日, パシフィコ横浜, 横浜
- (219) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 毛利 宏, 永井 正夫, 四輪操舵システムを用いた車線追従制御に関する研究, 日本機械学会 第 9 回交通・物流部門大会講演論文集, pp.85-88, 2000 年 12 月 14 日, 川崎市産業振興会館, 川崎

#### **Journal Articles (in Japanese)**

- (1) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 来日 20 年を振り返って, 日本機械学会誌, 2019 年 1 月号
- (2) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 齊藤裕一, 運転知能に基づく危険予測ブレーキ支援制御, トライボロジスト, 2017 年 1 月
- (3) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, より楽しく SAFER なクルマを追求する, 日本機械学会誌, Vol. 119, No. 1174, pp.484-487, 2016 年 9 月.
- (4) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 安全安心な走行を実現する自律運転知能システムの運動計画と制御, 情報処理, Vol.57, No.5, pp. 19-23, May 2016.
- (5) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, リスクポテンシャル予測による自動車の障害物回避運動制御, 計測と制御, Vol.54, pp. 820-823, 11 月号, 2015.
- (6) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 高齢者の自立を支援し安全安心社会を実現する自律運転知能システム, 精密工学会誌, Vol.81, No.1, 2015, pp.26-29.

- (7) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 道辻洋平, 無信号交差点における危険予測型歩行者衝突回避自動ブレーキ制御に関する研究, 自動車技術, Vol.68, No.4, 2014, pp.57-62.
- (8) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 安全安心のための超小型電気自動車の運動制御技術, 自動車技術, Vol.67, No.3, 2013, pp.74-80.
- (9) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 自動車の予防安全向上のための画像処理による歩行者検出システムの開発, 映像インダストリアル, 2012年5月号, pp.1-8.
- (10) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 交通事故ゼロのためのカー・ロボティクスの研究, 日本機械学会 交通・物流部門, ニュースレター, 2012年
- (11) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 大前 学, 超小型電気自動車を用いた自動運転システムの研究開発, 自動車技術会, Vol.66, No.3, 2012. pp.81-87.
- (12) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, カルマンフィルタを用いた自動車の運動制御, 日本フルードパワーシステム学会誌, 2007.
- (13) ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, 永井正夫, 先進運転支援技術の現状と展望, 光技術コンタクト誌, Vol.44, No.9, pp.3-10, 2006.
- [1] 永井正夫, ポンサトーン・ラクシンチャラーンサク, ITS ヒューマンインタフェイス, O plus E 8月号, Vol.27, No.8, pp.885-889, 2005.