



Prueba de concepto de tests de predicción de peligros y toma de decisiones arriesgadas

12/05/2022

La habilidad de predecir peligros en la carretera permite responder a los eventos del tráfico de una forma más eficaz. Aquellos conductores con una mayor habilidad de Percepción de Peligros tienen menos probabilidades de tener un accidente. La Toma de Decisiones depende de cómo autoevaluamos nuestra habilidad de conducción y de cómo medimos el riesgo durante la conducción.

Cándida Castro Ramírez, investigadora del CIMCYC, junto a su equipo han construido tests de Predicción de Peligros y Toma de Decisiones. Para ello, han utilizado grabaciones de vídeos realistas de escenas de tráfico. En estos tests, el conductor puede tener un papel pasivo, como cuando un peatón se cruza de forma repentina, o un papel activo tomando decisiones arriesgadas como saltarse un semáforo en ámbar.

Se evaluaron la Percepción de Peligros y la Toma de Decisiones de forma independiente, utilizando distintos entornos 3D-dinámicos para evaluar y entrenar conductores de vehículo. De esta forma, los conductores sin experiencia podrán aprender a explorar la carretera como un conductor experimentado sin exponerse a los peligros reales.

Con este proyecto también se pretende analizar cómo infraestiman el riesgo los conductores, con ayuda del Test de Toma de Decisiones en estos contextos de realidad inmersiva.

El 90% de las colisiones de tráfico se deben a errores humanos, por lo que los programas de entrenamiento de realidad virtual permiten a los conductores exponerse a situaciones de riesgo pero en un entorno controlado, aprendiendo a



detectarlos y adquiriendo habilidades para que cuando ocurra en la realidad puedan responder de la forma más segura.

Contacto

-Cándida Castro Ramírez: [@email](#)

Más información

<https://www.aei.gob.es/ayudas-concedidas/ayudas-destacadas/proyecto-idi-prueba-concepto-2021-prueba-concepto-tests>

Enlace a vídeo explicativo

<https://www.youtube.com/watch?v=WC60hEuIV0g>