

路車間協調トライアルシステム

～自動運転バスのフィールド実証に向けて～

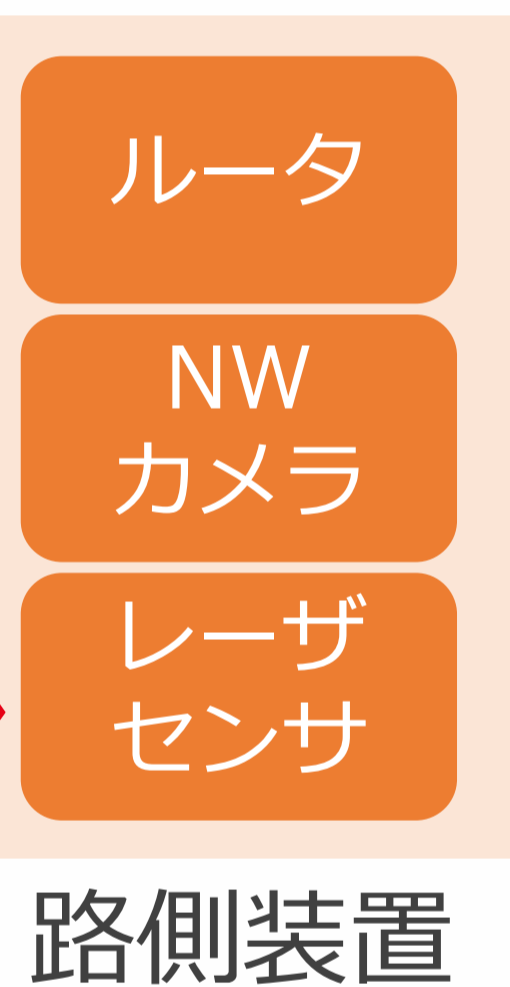
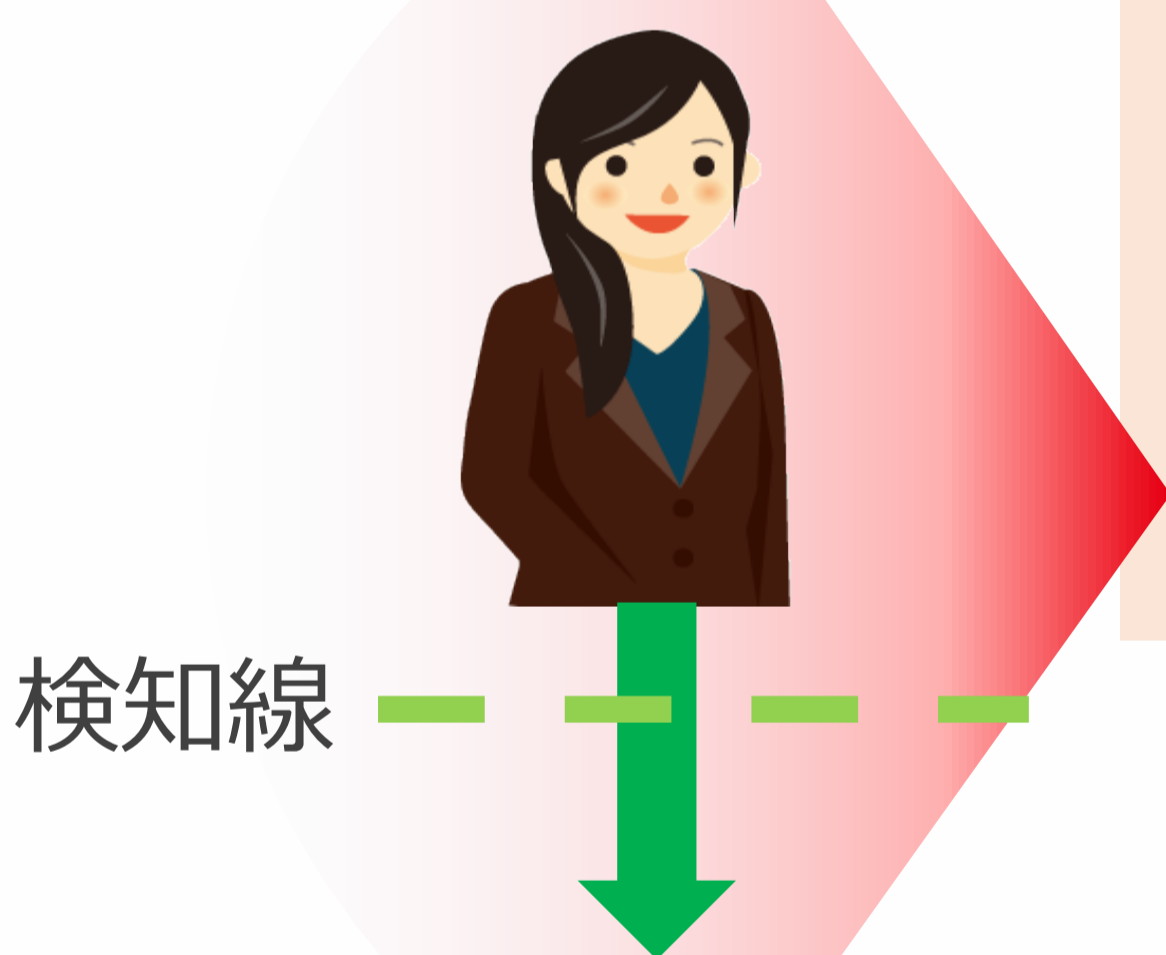
見通しの悪い交差点に進入する車両に対し、
歩行人の存在を音と映像で通知するトライアルシステムです。

特長

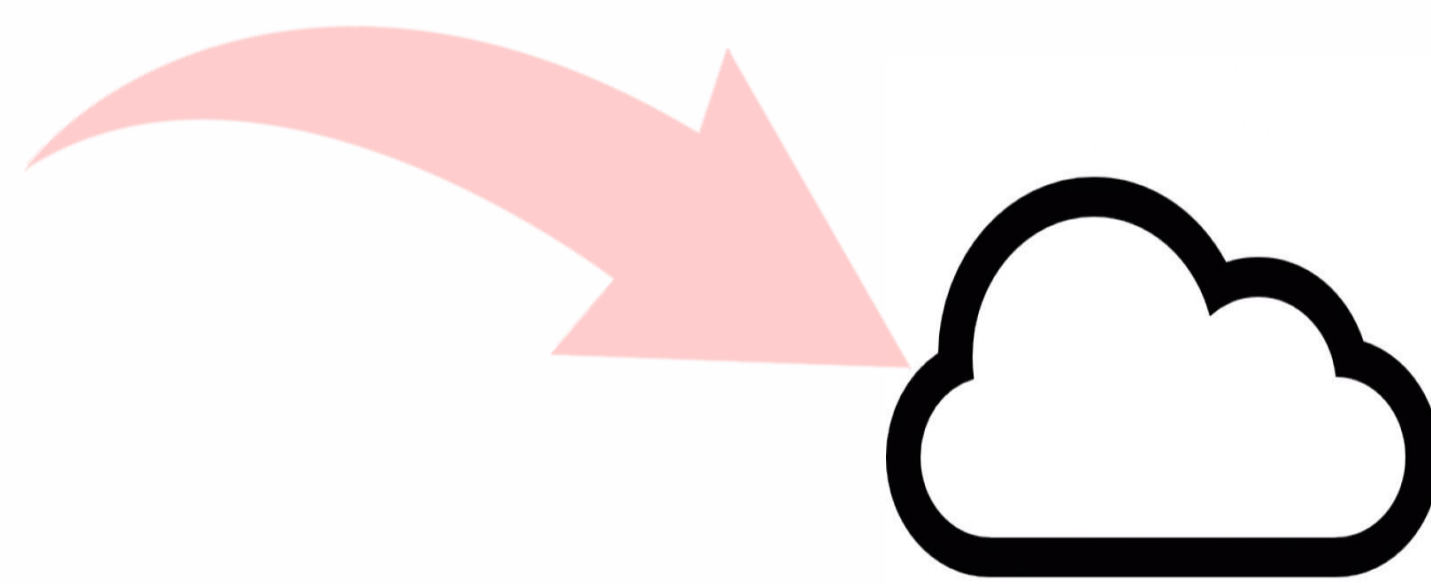
- レーザセンサが歩行人の進行方向を判別するため、**交差点に接近する歩行人にのみ反応**
- GPS情報から車両の進行方向を判別するため、**交差点に接近する車両にのみ通知**
- 自動運転バスのフィールド実証に向けて、歩行人の安心の確保を目指した試作システム

システムイメージ

① 交差点に向かって
歩行人が検知線を
横切ったことを検知



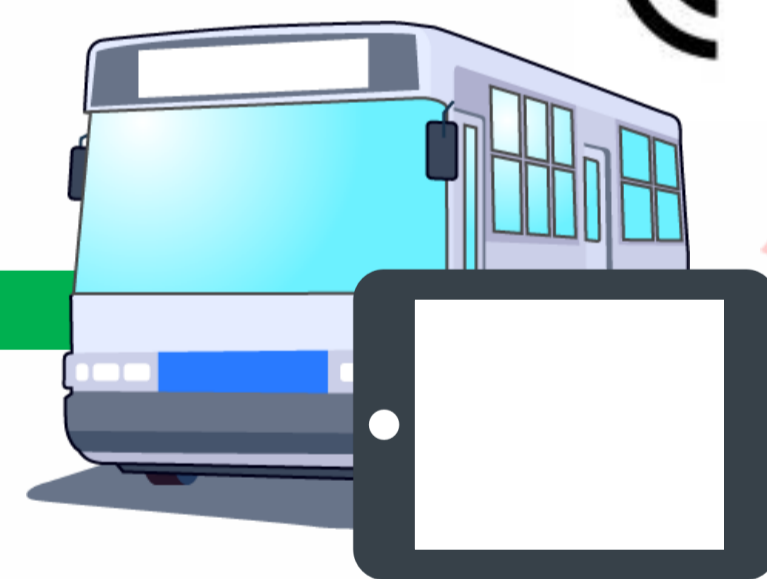
② 交差点の映像を
ライブ伝送



③ 車両のGPS情報から
接近中の車両を特定



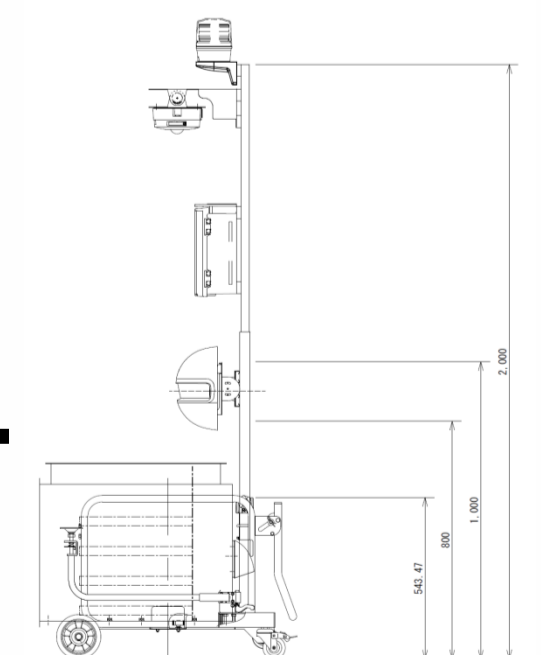
見通しの悪い
交差点



④ 警告音による通知と交差点の
映像伝送による注意喚起
(自動運転レベル3ではドライバが乗車)

可搬側路側装置(展示物)

LTEモバイルルータやバッテリーを搭載した可搬型路側装置を開発。
電源や回線のない様々な場所に持ち込んで実験が可能



今後の展開

5Gとの連携による本格的なV2X(vehicle-to-everything)システムへの展開や
ビッグデータを活用したAI技術による管制アルゴリズムの開発を目指します。