

実施体制

(下線: 代表機関)

東日本電信電話(株)、(株)ティアフォー、(株)マップフォー、
(一財)計量計画研究所、(株)unerry、狛江市

実証地域

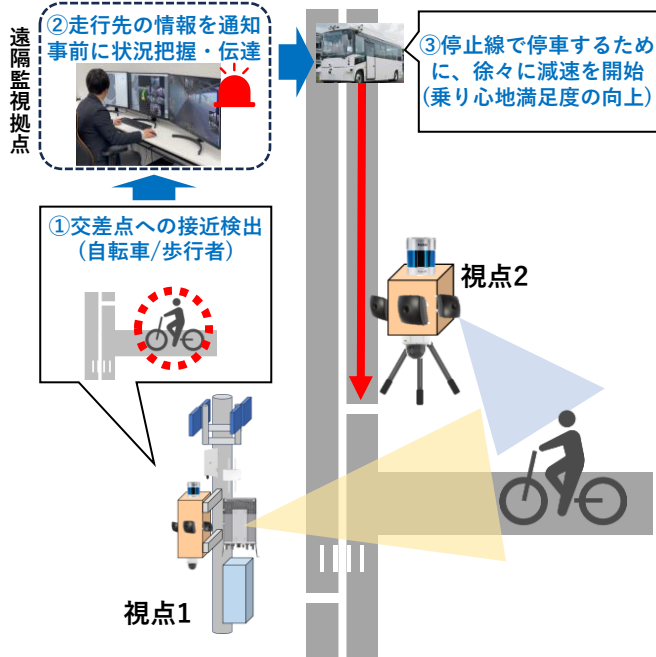
東京都狛江市

実証概要

- 多摩川住宅地区地区計画に基づく再開発にて、2025年度以降の人口増加が見込まれる一方、2024年4月の改善基準告示適用により公共交通機関の乗務員不足が深刻しており、住民生活に必要な移動手段の増強・確保が課題となっている。
- レベル4自動運転の円滑走行には、交差点・ロータリーでの渋滞や道路利用者(歩行者・自転車等)の認識高度化が必要である。**交差点・ロータリーに設置した定位置センサー・カメラ情報をローカル5Gで遠隔監視者等に伝送**し、輻輳が発生しやすい状況下における、見通し外の交通情報の提供の実現性を確認する。併せて、同情報を用いた遠隔監視者による自動運転車の走行支援の有効性を検証する。

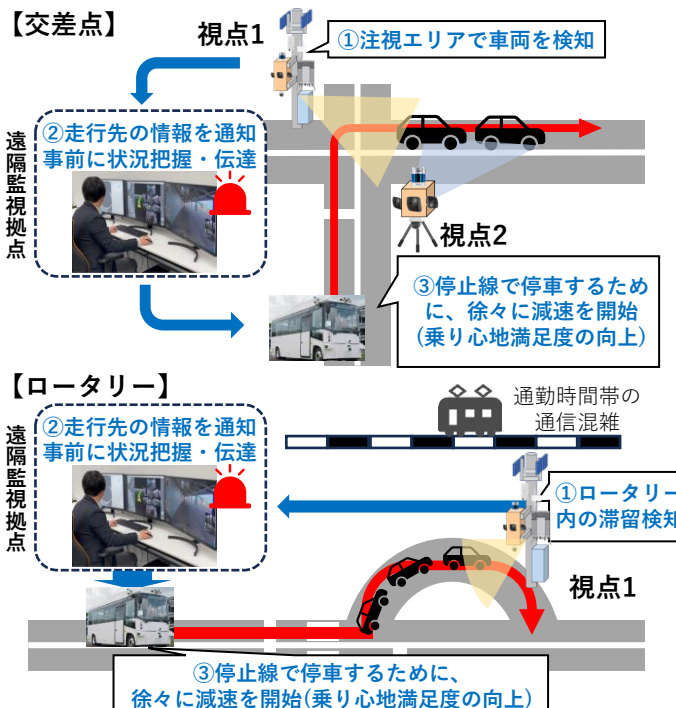
1. 交差点における他車両や歩行者・自転車の認知機能向上

センサー・カメラ情報を遠隔監視画面に伝達し、交差点へ進入する歩行者・自転車等の遠隔視認により自動運転車両の走行に活用



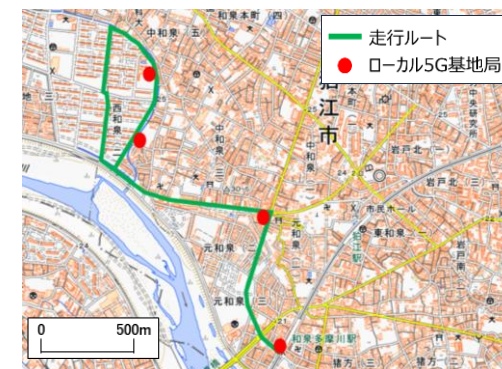
2. 混雑した交通環境・通信環境における進入先の映像分析および車両の進入可否判断の補助

滞留車両の検出や映像分析により、遠隔監視者および車両による進入可否判断の補助を実現



走行ルート

交差点・ロータリーの混雑環境や公共交通手段のない環境を含むルート



遠隔型自動運転車両

株式会社ティアフォー製 中型バス車両
「Minibus」 乗車定員23名(立ち乗り含)



【新規性】自動運転車両からの情報だけでなく、定位置センサー・カメラから見通し外の交通情報を集約し、多視点インフラによる自動運転の走行支援の有効性を実証