

実施体制

(下線：代表機関)

(一社) ICTまちづくり共通プラットフォーム推進機構、日本モビリティ (株)、日本電気 (株)、国立大学法人群馬大学、公立大学法人前橋工科大学、群馬県、前橋市、中之条町、前橋消防局、上毛電気鉄道 (株)、(一社) 四万温泉協会

実証地域

群馬県前橋市・中之条町

実証概要

▶ これまでの自動運転の実証で明らかとなっている、常時遠隔監視を確保するための通信品質上の課題、また通信技術の活用による乗客等の安全性向上、等の**幅広い課題の解決に網羅的に取り組み**、レベル4自動運転の早期実現を目指す。

幅広い課題に対する網羅的な対応

- トンネル・山間部等の通信不良環境において、LCX (漏洩同軸ケーブル)、低軌道(LEO)衛星ブロードバンド等の自営網により通信を確保する手段の比較検証を実施する。



- 工事や駐車車両等の障害物情報の検知により、停車や車線変更等の制御を行う自動運転ソフトウェアの有効性・安全性を検証する。



- 緊急車両を検知する専用端末やアルゴリズムの開発、検知した情報を基に適切な対応を行うための自動運転システムを開発し、機能を検証する。



- 通信の輻輳が発生し得る交差点において、走行支援情報に重みをつけ、重要性が高い情報を優先的に通信するシステムを開発し、機能を検証する。



LiDAR

- 技術革新に対して柔軟にアップデート可能で、かつ、自動運転車の走行に最適化した映像伝送システムを開発し、機能を検証する。



遠隔監視装置

- 「自動運転車両の停車支援機能」、「待ち乗客に対して広告提供する機能」を兼ね備えた多機能のバス停を実装し、インフラ実装の費用低廉化効果等を検証する。

多機能バス停の
プロトタイプ

走行ルート

<前橋市>

<中之条町>

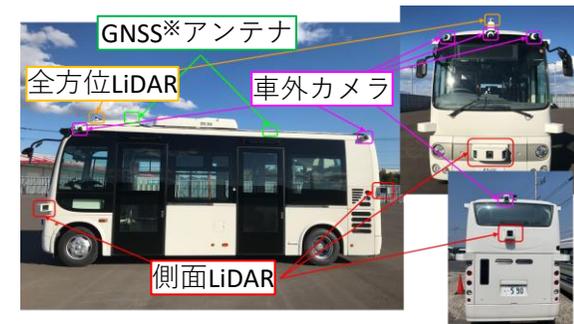


● 路側センサ
● 協調型信号装置



自動運転車両

日野 ポンチョ改造 定員31名



※実証地域に応じて他の車両も使用
※GNSS：全地球航法衛星システム