

歩行者事故低減 平成28年度成果と今後の課題

平成29年3月28日

第28回 SIP自動走行システム推進委員会

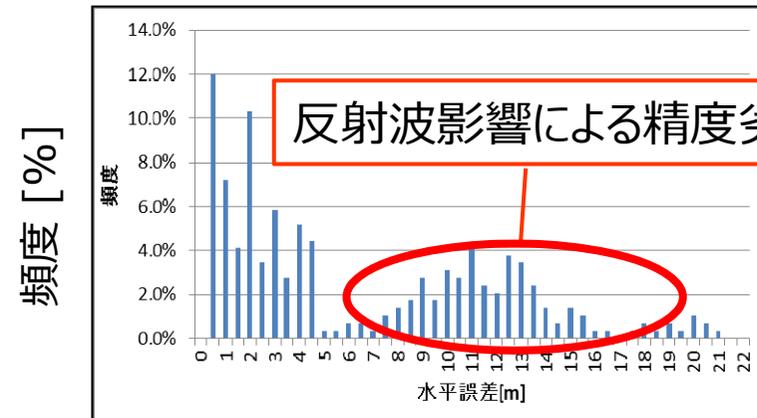
歩行者事故低減に係る成果報告

H28年度
までの
成果

- 衛星測位時のマルチパスによる測位誤差除去技術の開発
- 歩行者自律航法(PDR)の開発
- 上記技術を用い歩行者端末の位置精度を±5mで把握可能化

高層ビルの壁面等で反射した衛星電波(反射波=マルチパス)が受信信号に混入することで測位精度が劣化

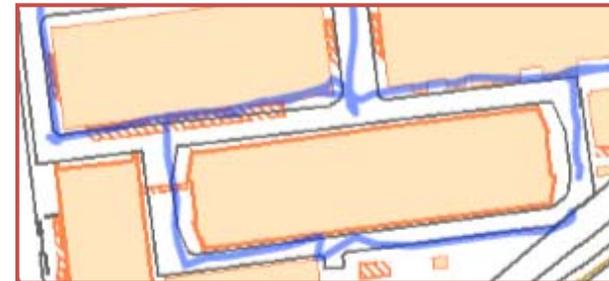
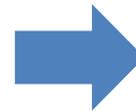
マルチパスを判定し精度劣化を除去



水平誤差 [m]



衛星測位の誤差除去



PDRによる補正追加

歩行者事故低減に係る今後の課題

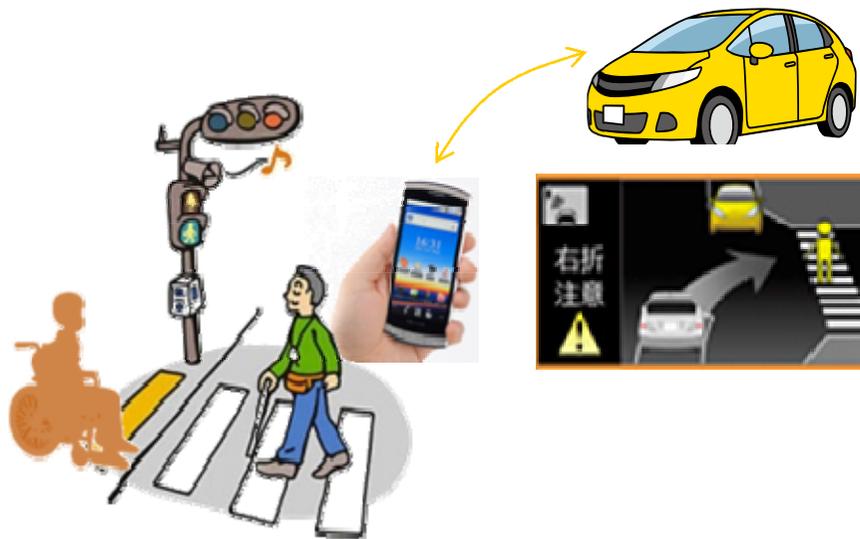
最終目標

歩行者位置情報測定技術及び歩行者端末システムの開発

今後の
課題

- 歩行者状態推定技術の開発および高精度位置測位、ダイナミックマップを組み合わせた不要警報の抑制効果の検証
- 歩行者存在情報提供（V2P）の有効性の検証
- 79GHzレーダーおよびダイナミックマップとの連携

歩行者端末による歩車間通信

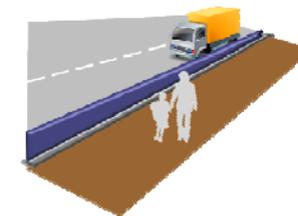


不要警報の抑制例

横断歩道付近の歩道外：情報提供有



状態を判別して制御



歩行者が安全な歩道上：情報提供無し