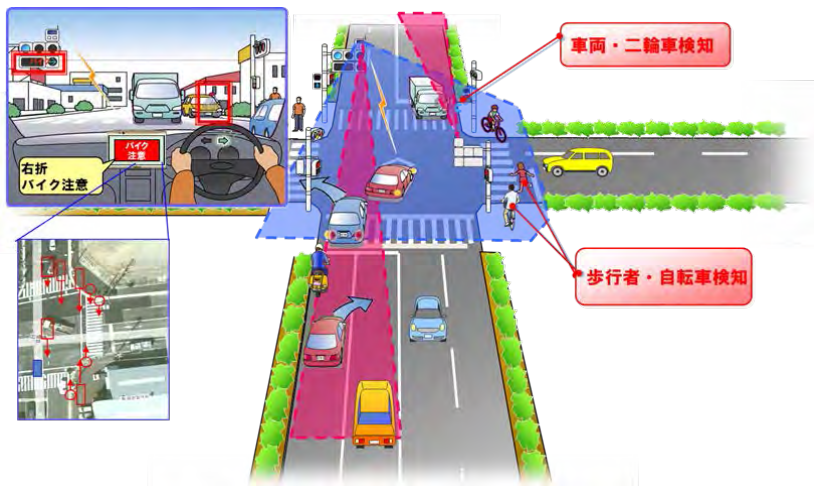


# <課題Ⅲ>本年度の成果を用いた実用化イメージ

79GHz帯ミリ波レーダーを用いた路側センサーは、自動走行車両の死角領域を補完する動的情報の取得に活用するようにして、将来の展開性を確保しつつ実用化を加速する。

- ・ 自動走行車の普及シナリオに沿って、前記走行車両の死角領域としては、一般道の交差点支援だけでなく、高速道路の分合流点支援についても実用シーンに想定する。
- ・ 79GHzレーダーの特長を活かし、分合流点や交差点に進入する複数の車両や歩行者、自転車の位置や速度を高精度に測定して、動的情報データをリアルタイムに更新する。  
また、ITS無線通信技術等を利用し、前記データを自動走行車両等へ高速伝送する。
- ・ コスト競争力を確保するため、将来の海外展開も見据えた小型で汎用性の高いミリ波レーダーの性能仕様を策定、訴求する。
- ・ 2017年度のSIP全体実証実験に向けて、一般道路交差点支援、高速道路分合流支援のための無線通信機能等の実装を行う。

## 一般道路 交差点支援



## 高速道路 分合流支援

