

次世代都市交通 平成28年度成果

平成29年3月28日

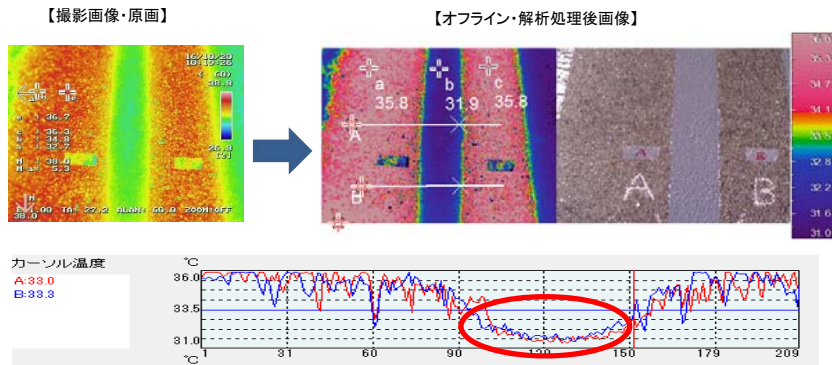
第28回 SIP自動走行システム推進委員会

次世代都市交通（ART車両システム）に係る成果報告

H28年度
までの
成果

- ART正着のためのセンシング・制御・機械系補償について、今後の実用化に向けた設計要件がほぼ明確になった
- ARTの運賃収受や車椅子固縛の簡素化について実証実験を行い、有効な方式の提案を行った

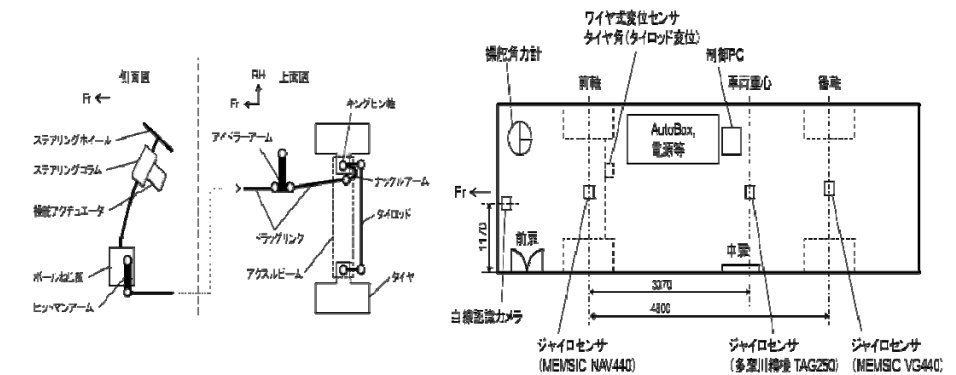
白線に代わる正着誘導方法の検討



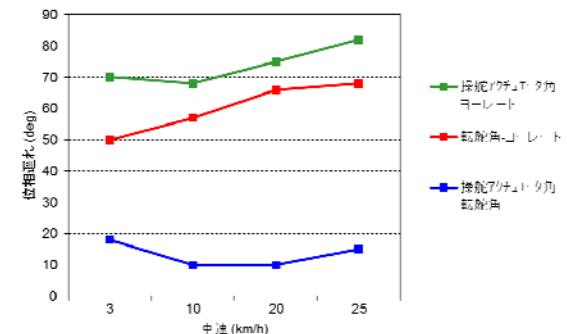
非可視誘導線(熱反射塗装など)を比較検討
単独で正着要求性能を満足するものはない
⇒複数の組合せ(センサフュージョン)を検討

ART正着のためのセンシング・制御・機械系補償
に関する設計要件が明確になった

“あそび”が大きい操舵系も正着精度に影響



操舵伝達系のあらゆるところにセンサをつけて
機械的な応答(位相)遅れを検証

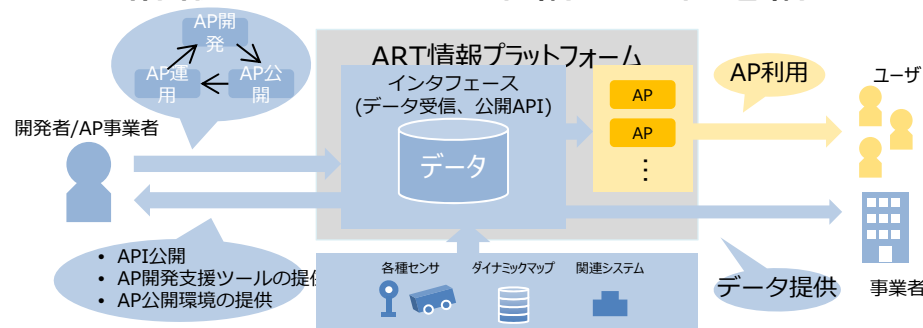


次世代都市交通（ART情報システム）に係る成果報告

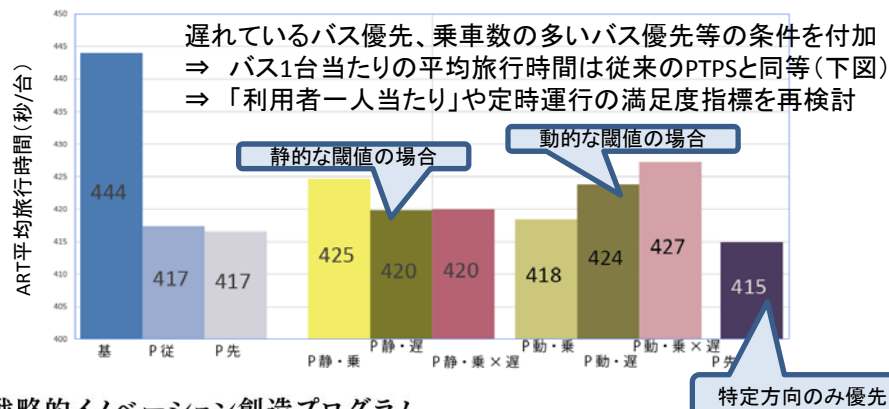
H28年度 までの 成果

- 高度化PTPSの車載機側システムや関連アプリを対象としたART情報センターの内部構成、外部接続について基本仕様を構築
- 大型イベント(埼玉国際マラソン等)を活用した検証により、混雑予測・混雑回避案内に関する知見を習得
- 交通制約者歩行支援に係る歩行ナビについて、豊洲周辺のデータ整備および対象被験者による有効性確認評価を実施

ART情報センターの基本構成仕様を構築



高度化PTPSシミュレーション検討



豊洲地区の歩行支援ナビデータを整備 予備検証を実施、効果を確認

身体的特性・状況に応じたルート提示

地図(屋外)



必要情報
信号、横断歩道の情報通知

音声ガイダンス

曲がり角や
危険物の位置を
案内



必要情報
ピンを押下すると詳細を表示



地図(屋内)