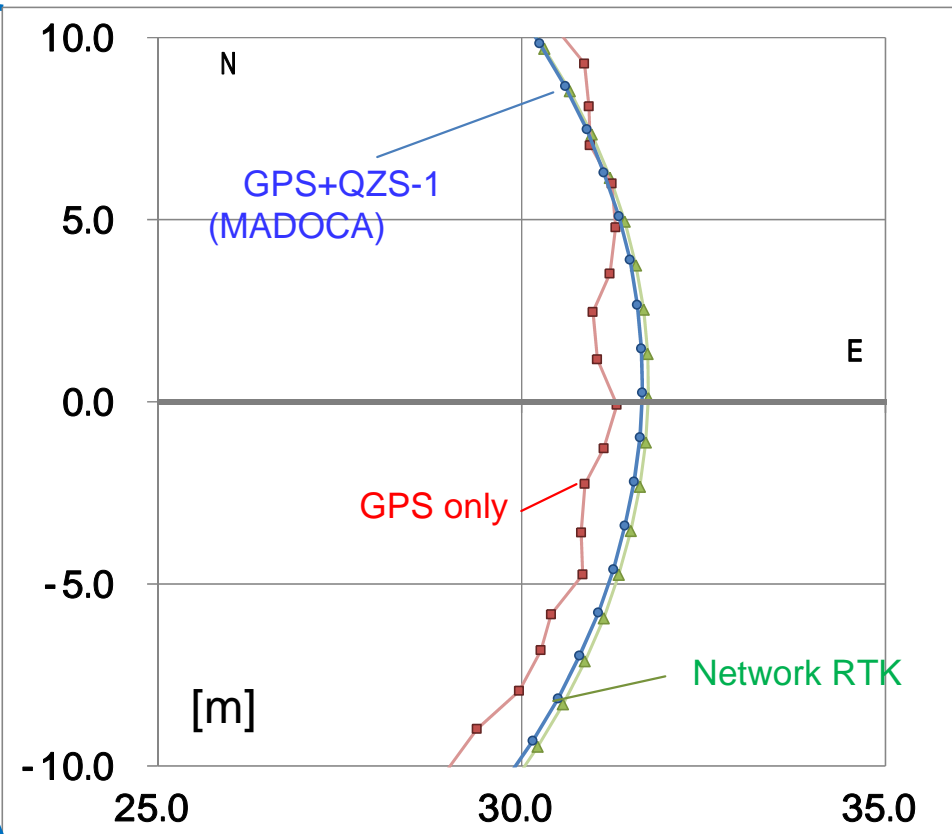
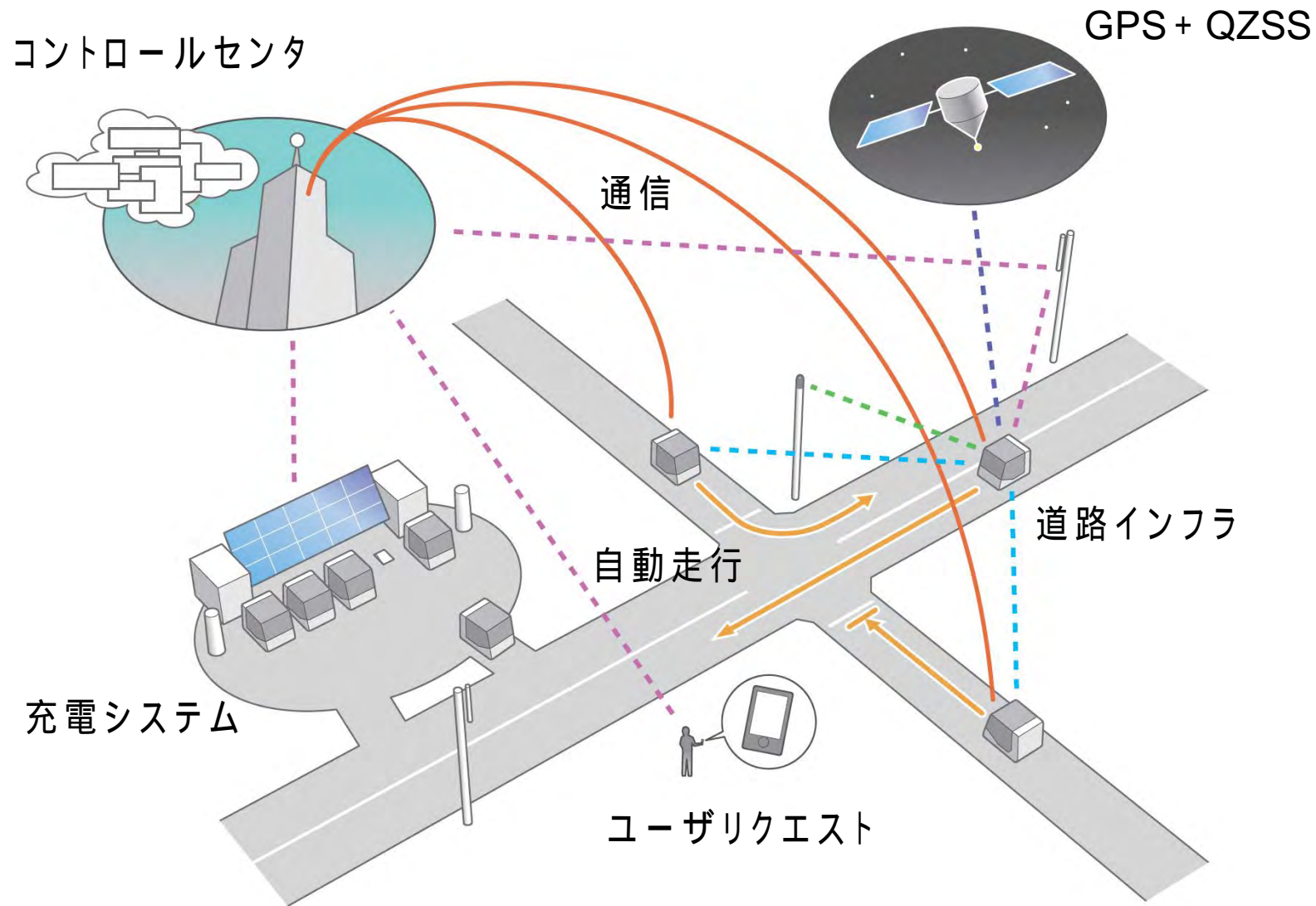


✓ 実験車両が半径30mの円を
50km/hで定常旋回し測位

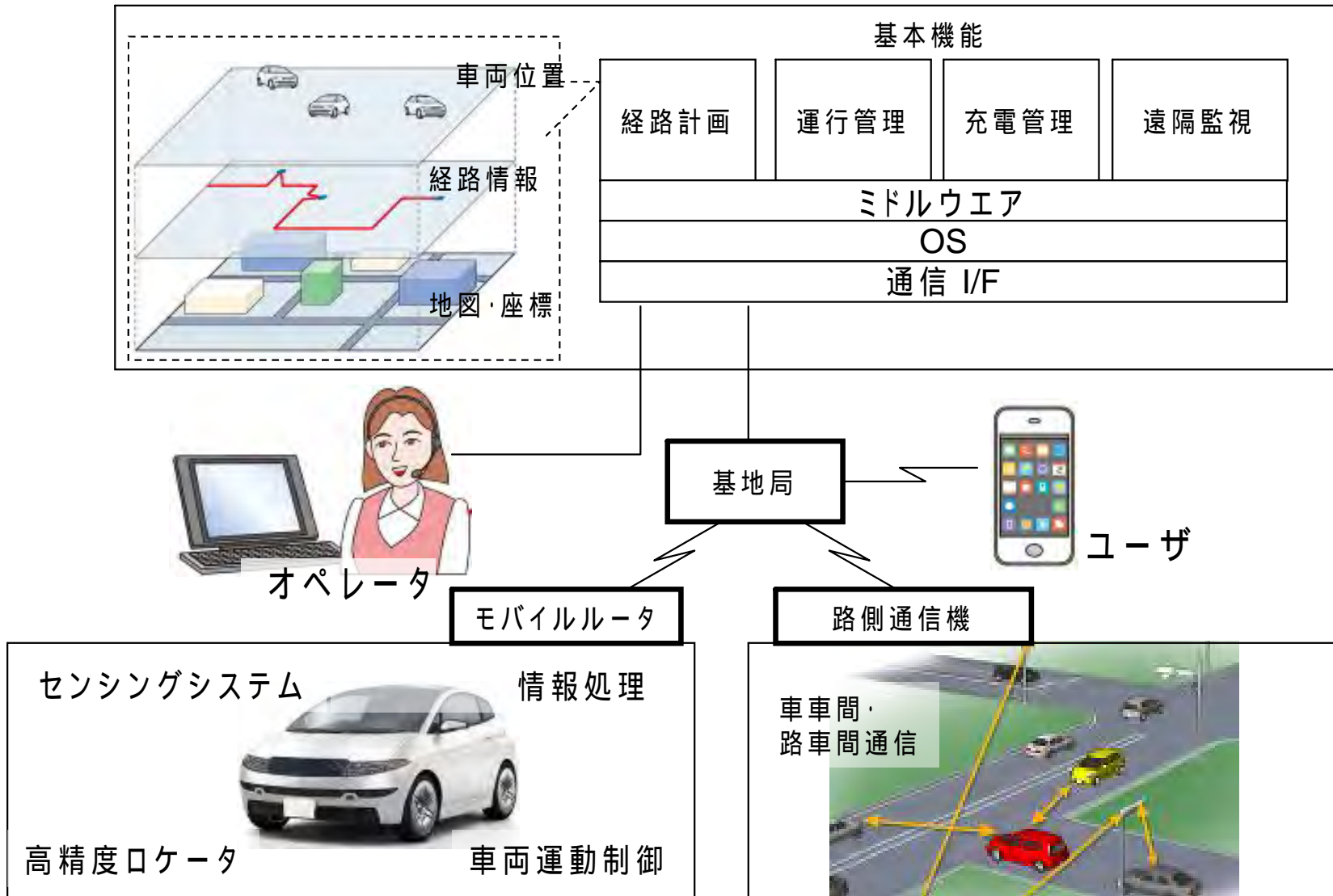
- 基準: Network RTK
- 比較対象: 従来型GPSのみ
- 高精度測位: GPS+QZS-1(MADOCA)





限定した地域において、インフラと連携し、複数の特別車両を自動走行させる

コントロールセンタ



限定地域での自動走行

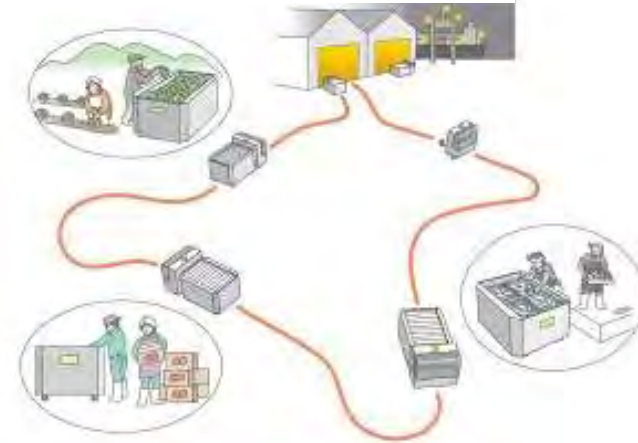


過疎地域での代替交通

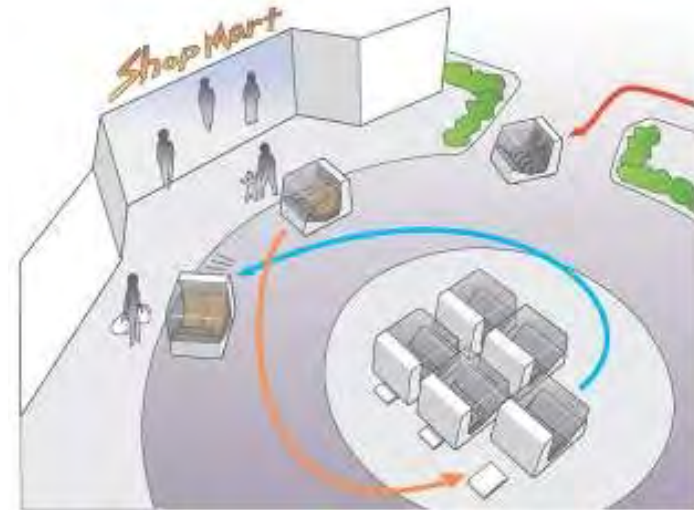


観光地

工場・生産現場での物流



駐車場での自動駐車・充電



ITS WC2013 『スマートチャージング デモ』



管制センター CONTROL CENTER

A Pick up
Reserve
B Pick up

Starting CAR-A charge

Confirm availability of charging spot

Charging plan CAR-A

8:00 14:00 20:00 23:00 2:00 6:00 8:00

Charging plan CAR-B

8:00 14:00 20:00 23:00 2:00 6:00 8:00

MAP

Parking space
Drop off and pick up place
Charging spot
You are here

Scene 2 充電スポットへ移動

WHITE CAR

B: BLACK CAR

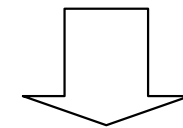
0 km/h

沖縄県島尻郡久米島町でのMADOCA-LEX測位試験を実施中 (経済産業省:グリーン自動車技術調査研究事業)



実験実施予定場所

- 電離層活動の活発な低緯度地域での測位性能実証
- センタ制御自動走行の実証に向けた予備データ取得



準天頂衛星を利用した、センタ制御自動走行システムの実証実施を予定