

■ 実証実験概要

タクシー型自動運転車両（JPN-TAXI）を用いて、遠隔監視自動運転（自動運転車両の運転席に運転者が乗車せず、遠隔地で運転者が車両の挙動や周囲の安全等を監視する状態での走行）と非遠隔監視自動運転（自動運転車両の運転席に運転者が乗車し車両の挙動や周囲の安全等を確認する状態での走行）の実証実験を行います。

実証実験では、「遠隔監視状態での公道走行」や「非遠隔状態での国道走行」、「ITS スマートポール（実証実験のために期間限定で設置）」とのインフラ連携」実証に取り組めます。



車種: JPN TAXI 匠 ×3台

車両本体

- ・ 形状: ハッチバック
- ・ 乗員: 5名
- ・ 全長: 4,400 [mm]
- ・ 全幅: 1,695 [mm]
- ・ 全高: 2,276 [mm] ルーフトップユニット含む
- ・ 車両重量: 1,410 [kg]程度
- ・ 駆動機構: 前輪駆動方式、LPGハイブリッド

自動運転機構

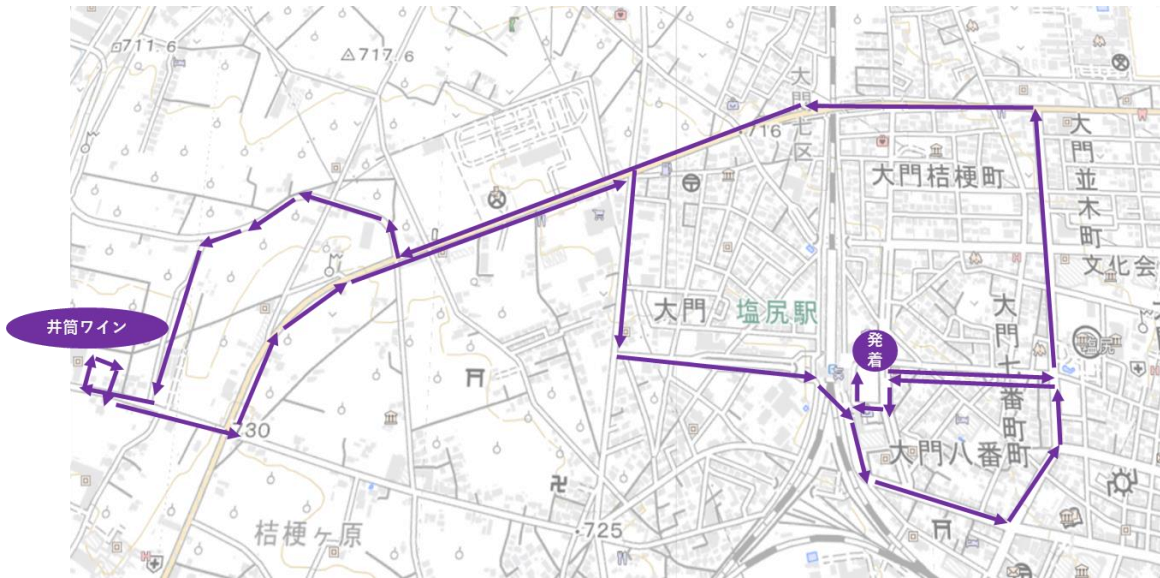
- ・ 制御システム: Autoware
- ・ センサー構成
 - ・ 自動運転用LiDAR 6個
 - ・ 物体認識用カメラ 6個
 - ・ 信号認識用カメラ 2個
 - ・ GNSS 1個
 - ・ IMU 1個

■ 走行経路

1. 塩尻市役所ルート: 塩尻駅⇔塩尻市役所 (約 1.0km) 遠隔監視自動運転/非遠隔監視自動運転
2. ワイナリールート: 塩尻駅⇔桔梗ヶ原ワイナリーエリア (約 6.7km) 非遠隔監視自動運転



1. 塩尻市役所往復ルート



2. ワイナリー周回ルート

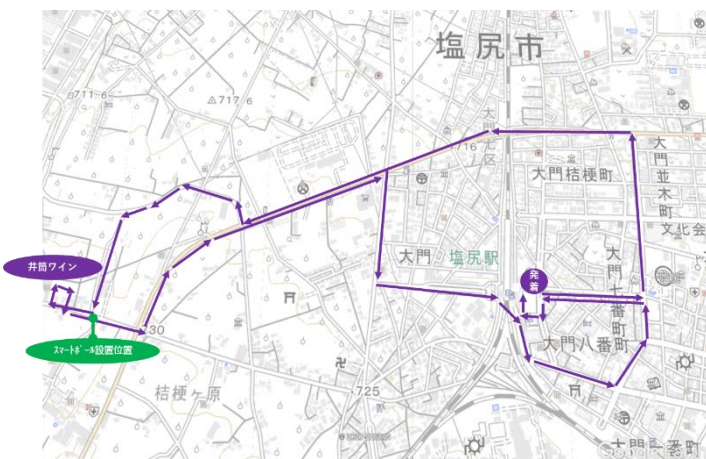
■遠隔監視室

塩尻市役所ルートの遠隔監視自動運転実験において、自動運転車両の挙動や周囲の安全確認を行うための遠隔監視室を塩尻情報プラザ内に設け、運転者が常に車両及びその周辺の状況を監視します。



■ITS スマートポールとのインフラ連携

ワイナリールート内の見通しの悪い交差点 1 か所において、付近の既存電柱にセンサー等実験用機材を共架し、自動運転車両・一般自家用車・歩行者・自転車等に対してそれぞれの接近情報を共有することで、交差点進入時の安全性を高めるためのソリューションとしてスマートポールとの必要性を検証します。



自動運転車が安全に走行できるように手助ける。

- ・自動運転車の目となり、死角に人や車がないか伝える。
- ・住民に自動運転車が近づいていることをお知らせする。

