

路車協調システム実証実験（堺市）

路車協調システムとは

自動運転車両の車載センサ単独では検知できない交差点などの死角の道路交通状況を、道路上に設置したセンサ（FIRカメラ、AI画像処理）で検知して、検知結果を車両に提供します。
これにより自動運転車両の安全・円滑な走行を支援します。

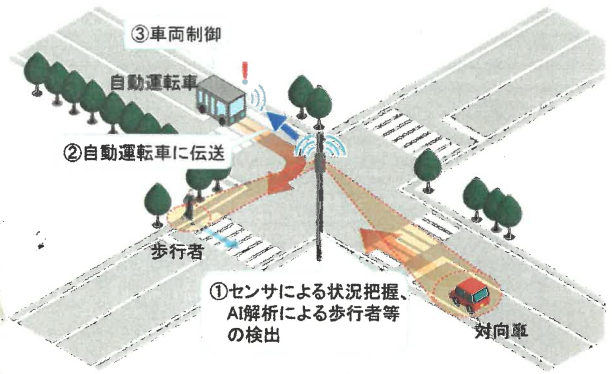
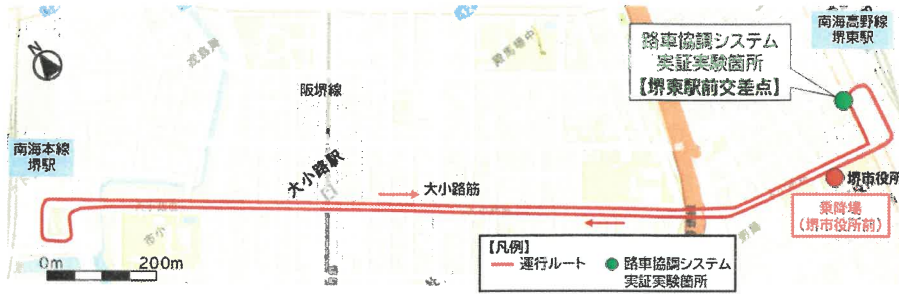
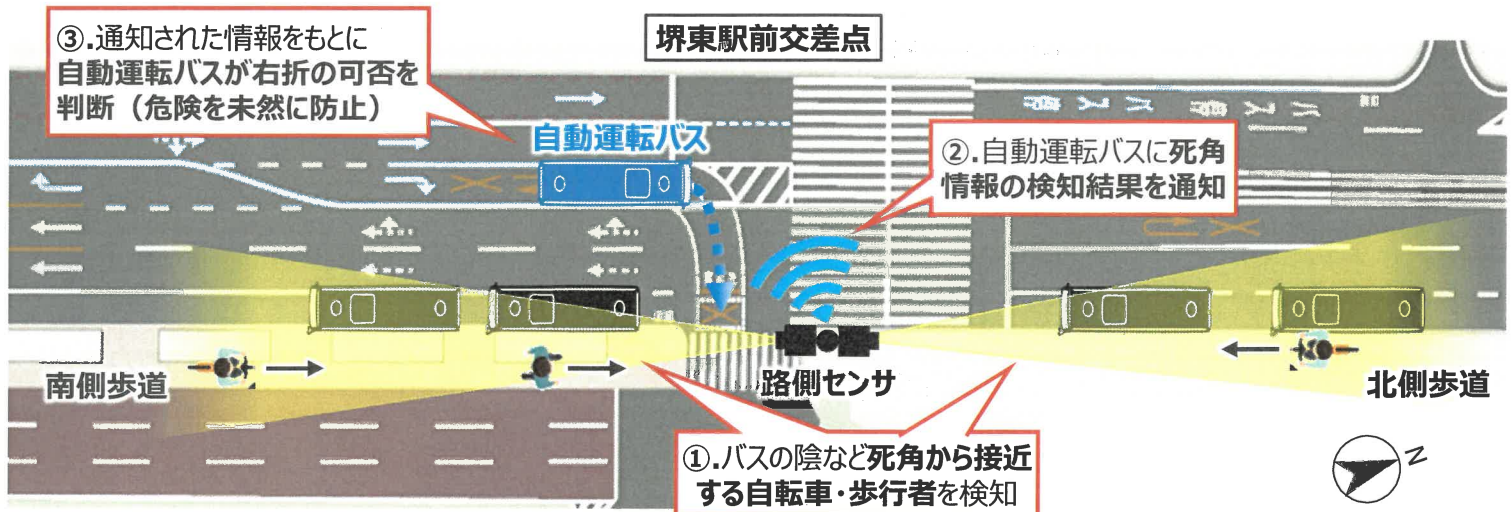


図. 路車協調システムのイメージ
(国土交通省近畿地方整備局にて設置)

〔実証箇所〕 堺東駅前交差点：信号交差点の右折支援（自転車・歩行者の接近検知）

バス停で停車中のバスや対向車の陰で車載センサの死角になるエリアから接近する自転車や歩行者を路側センサで検知して、自動運転バスに通知することで安全・円滑な右折判断を支援します。



▼路側センサ設置状況



▼北側歩道用センサの検知範囲(高さ約5m)



▼南側歩道用センサの検知範囲(高さ約3m)



堺東駅前交差点を右折する時の自動運転バスの走行方法

- ✓ 車載センサで青信号を検知して自動で発進し、交差点の右折待ち位置で一時停止。
- ✓ 車載センサと路側センサの情報から、交差点に10秒以内に到達する対向車、自転車等がないことを確認して右折を開始。
- ✓ 横断歩道の手前で減速し、徐行で横断歩道通過。

▼自動運転バスの死角情報の受信状況

