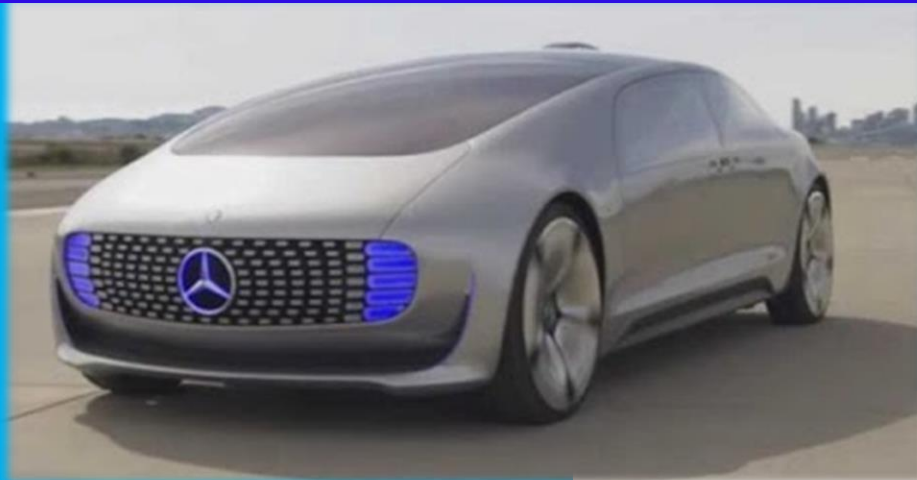


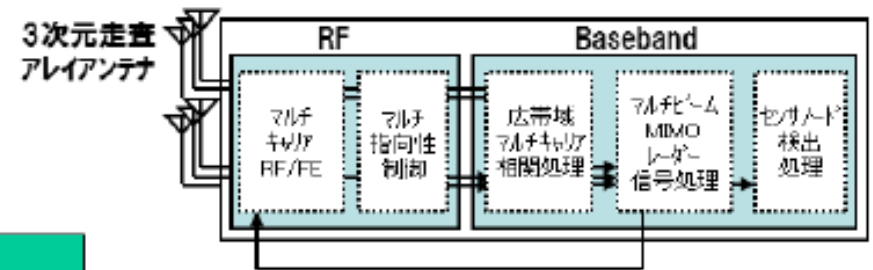
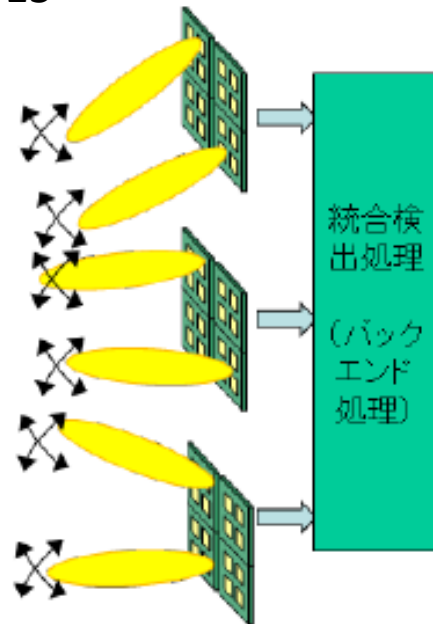
安全・安心 自動運転車の実現へ



自動運転車 (Automated Vehicle) 技術

総務省における研究支援の例

メルセデス・ベンツF015



- ① 高速3次元走査レーダー技術
- ② マルチレーダー統合検知技術
- ③ 広帯域レーダー信号処理技術
- ④ 高精度検知狭帯域化技術



10cm以下の物体を水平-垂直-距離の3次元検知

① ダイナミックマップ



- ・地図のアップデート
- ・動的情報の配信



⑤ AI



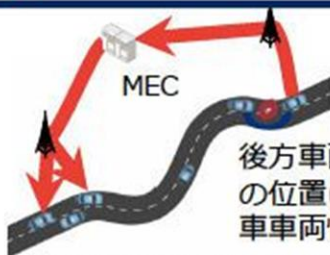
大規模データ
処理基盤

② リモート監視・管制



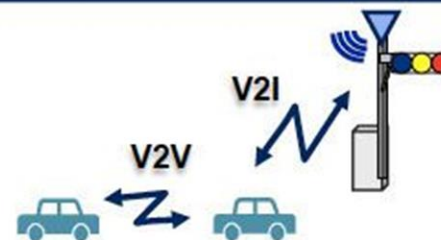
自動運転車の運行状況監視や異常時制御

③ 道路状況の共有

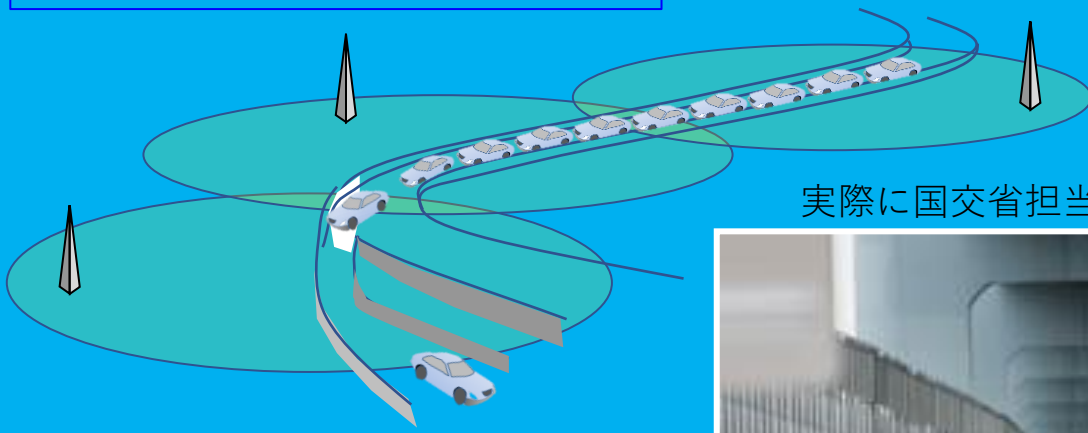


後方車両からは見通し外の位置にある障害物や停車車両情報などを通知

④ 公共情報・他車協調



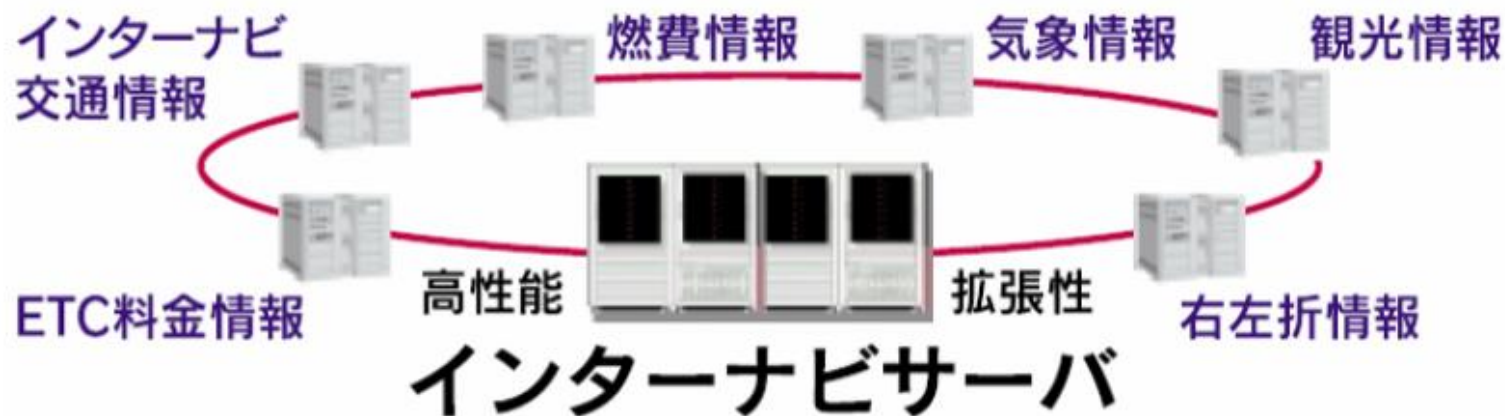
道路に放置された車両の退避



実際に国交省担当者を乗せて無人で高速道路から出る自動運転車

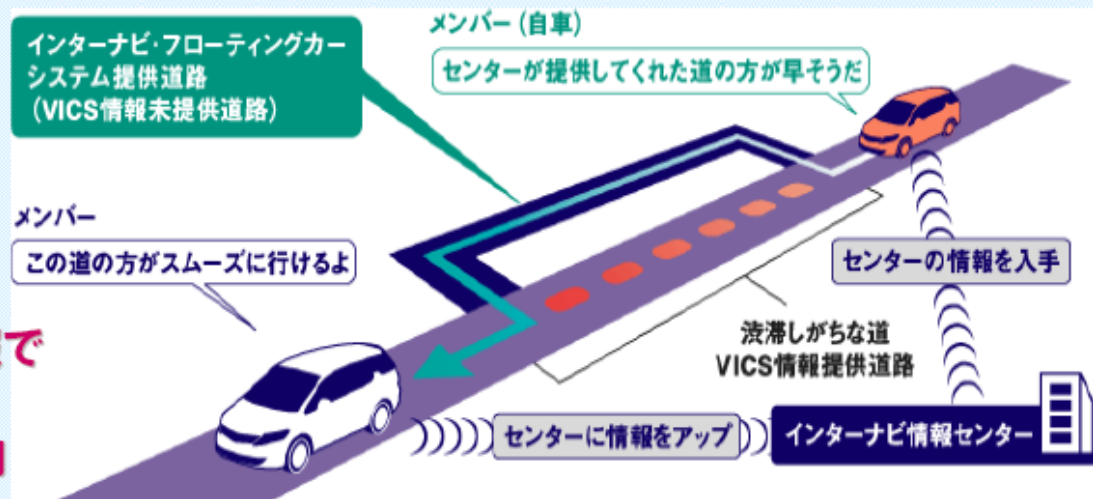


様々な情報を基に、インターナビサーバで計算した「ルート」自体を配信
従来のナビではできない画期的かつ多様なルートを提供可能



フローティングカー データによる 最適ルート案内

会員同士で収集した交通情報で
VICS情報を補完
目的地へより早いルート案内



前日の午前6時～午前10時に渋滞が発生していた道路を赤色、同時時間帯に混雑が発生していた道路を桜色、上記以外の道路で前日の0時～24時に通行実績のあった道路を青色、通行実績情報がなかった道路を灰色で表示しています。

