

令和6年度 田原管内自動運転車等走行実証実験

実験概要

遠隔監視システムの試行	車内外状況の常時監視等を実施し、将来的な運行効率化を検証
路車協調システムの試行	車載センサでは把握できない死角等の状況を交差点センサ等により把握し、伝達することで、自動運転車の安全で円滑な走行を支援

運行概要

運行日	2024年11月中の水曜日を除く平日(16日間) ※水曜日は通常運行日(遠隔監視、路車協調は実施しない) ※12月上旬には路車協調withoutケースを実施(4日間)
運行時間	10:00~16:00
運行ルート	グリーンホール田原~田原台センター※現行と同じ
運行方法・ダイヤ	定時定路線、10便/日
運行体制	実施主体: 四條畷市 運転手、遠隔監視員、保安員: 四條畷市(委託先: 建設技術研究所)
乗車定員	7人(内2人は運転手と保安員)
乗車方法	誰でも利用可(予約優先)※予約方法は現状の運用に従う
運賃	無償

実験車両



実験ルート(延長約3.0km)



遠隔監視システム

車内外の映像、音声、位置情報をリアルタイムで監視するとともに、遠隔監視センターのモニター画面を記録



出典: ソリトンシステムズ提供資料を基に作成

路車協調システム

見通しの悪い交差点を右左折する際の直進車両等の接近情報を自動運転車に提供し、安全で円滑な走行を支援 (R6実験では計3箇所実施)

