

1.自動運転走行実証実験(令和7年度)

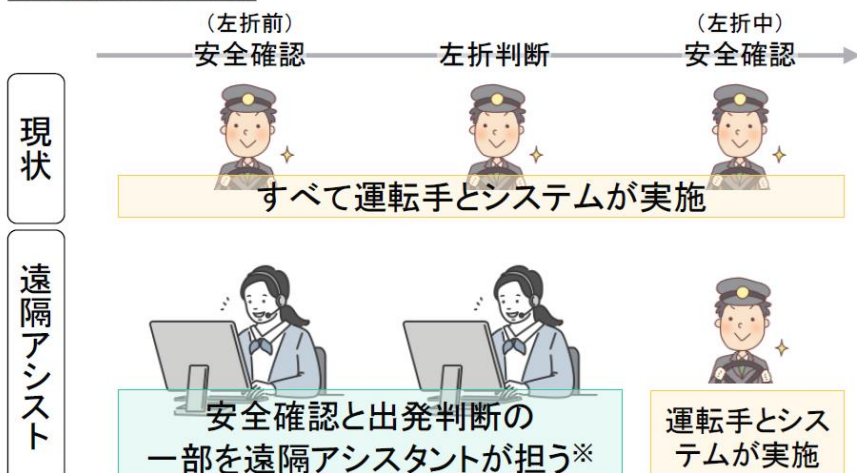
遠隔アシスト

車内外の状況等を遠隔で監視し、自動運転車のボタン操作等の走行支援(遠隔アシスト)により自動運転車の走行を補完、支援

実験① 遠隔アシスト

遠隔で人員が限定的に援助(アシスト)し、自動運転機能と組み合わせて運転の継続を図るシステム

交差点の左折の例



※実験中は運転手も常に安全確認を行う



※遠隔アシストの検証箇所は実験区間内に複数箇所設置

遠隔監視センター

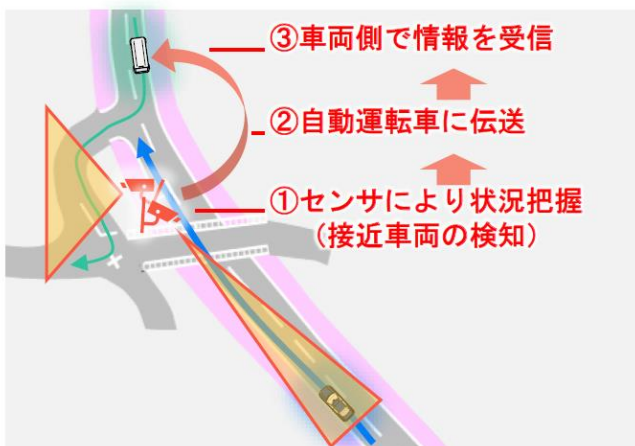


路車協調システム

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

実験② 路車協調システム

見通しの悪い交差点を右折する際、車載センサでは捉えきれない対向車線や流出先の動向を路側センサで検知(①)自動運転車は路側センサで検知した情報をもとに、自動制御で通行(②③)



自動運転車両の改造

今年度は、前方の左右2箇所にセンサを増設。センサを増設することによりさらなる安全性の向上を図る。



照明柱設置



電柱設置



※路車協調システム(実験②)の実験期間は11月～翌年1月(予定)

※実験期間中およびその前後は、センサ機器を設置

2. 未利用地の有効活用事業

田原台六丁目の未利用地(山地)の今後の取組みについて

I 対象地の概要

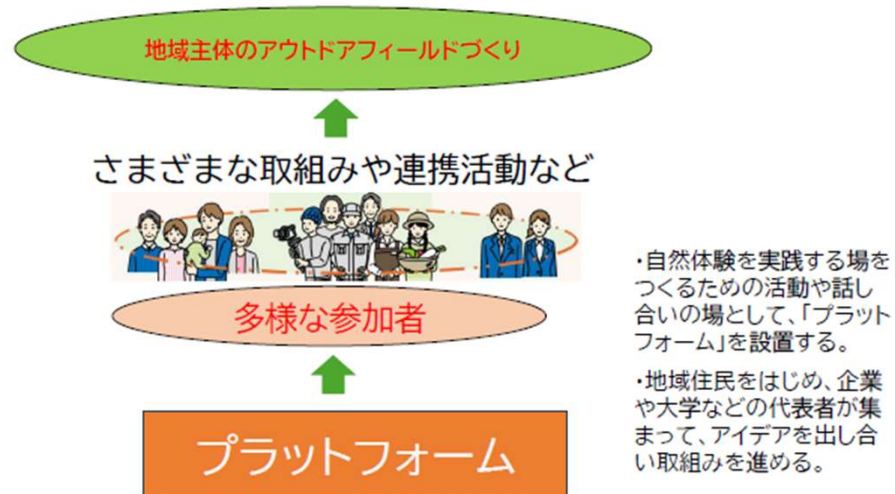
- ・クヌギなどの広葉樹をはじめ、笹、薦、椿なども点在しており、所々に倒木もある人の手が入っていない自然林である。
- ・北西側が最も標高が高い丘陵地であり、周辺道路からは高低差が約40～50mある。
- ・下草刈などの管理が行われていないため、対応が必要である。



対象地の住所	田原台六丁目3番1
面積	37,052.26㎡
現在の状況	山林
所有者	四條畷市
地目	山林、宅地



II 「地域主体のアウトドアフィールドづくり」の実施イメージなど



3月14日(土)
プラットフォーム立
ち上げ会実施

令和8年度から
山に入ってどんな活動
をするのかプラッ
トフォームで決めていき
ます！

