

解決したい
課題

市街地環境による「センシング技術」の検証
「路側センサーバリエーション」の見極め

株式会社デンソー
名鉄バス株式会社

2022年3月～2023年2月

R4実証内容

交差点の歩行者/自転車/車両の存在を検知し
ドライバー・通行者へ通知するシステム

1. センシング技術の検証

- 見通しの悪い交差点に、センシング機器（カメラ・センサー）を設置し、**歩行者、自転車、車両の情報を検知**

2. 車両との通信技術の検証

- 公共施設連絡バス「かりまる」に路車間通信が可能な車載機を搭載し、**ドライバーにリアルタイムで通知**



取組成果

1. センシング技術

- 取付高さ6mの場合、広範囲の捕捉が可能となり、**交差点直下を含む半径50mの物体認識が可能**
- センサの組み合わせバリエーションをコストパフォーマンスの観点から整理した

2. 通信技術

- バスへの警告通知のタイミング**は、交差点進入**4秒前**（時速35kmで**約40m手前**の位置）がドライバーの評価が高い
- バス乗務員アンケート結果、見通しの悪い交差点での接近通知サービスは有効で安全につながる

結果考察

- 長期間のデータ取得、機器の設置位置や設定などの見直しにより、の**最適な組み合わせを整理**することができた
- 見通しの悪い交差点での情報は**プロのドライバーにも有効**であり、**的確なタイミングでの通知**は、安全運転に重要な要素と再認識した

実装に向けた課題

- インフラ協調システムの取得情報は、どの分野で活用できるか、費用対効果が高いか、検討を続けていく必要がある
- 自動運転社会を見据え、検知精度等を向上させていく必要がある