

<現状と課題>

- 近年のセンサー技術、制御技術等の進歩により、自律型自動運転技術は、社会実装に向けて、着実に進捗
- 一方、自律型自動運転技術は、車両側のセンサーによるところが大きく、センサーの死角等、限界も存在
- 道路側として、自動運転の社会実装に貢献する取り組みを検討

<阪神高速の将来に向けた取組>

- 自動運転車周辺の交通情報の生成と提供
 - ✓ **合流支援システム**
 - ✓ 先読み情報
- 自動運転車が自車位置を特定するための支援
 - ✓ **阪神高速道路の点群データの活用**
 - ✓ **磁気マーカ―や特殊ライン**

■ 合流支援システム

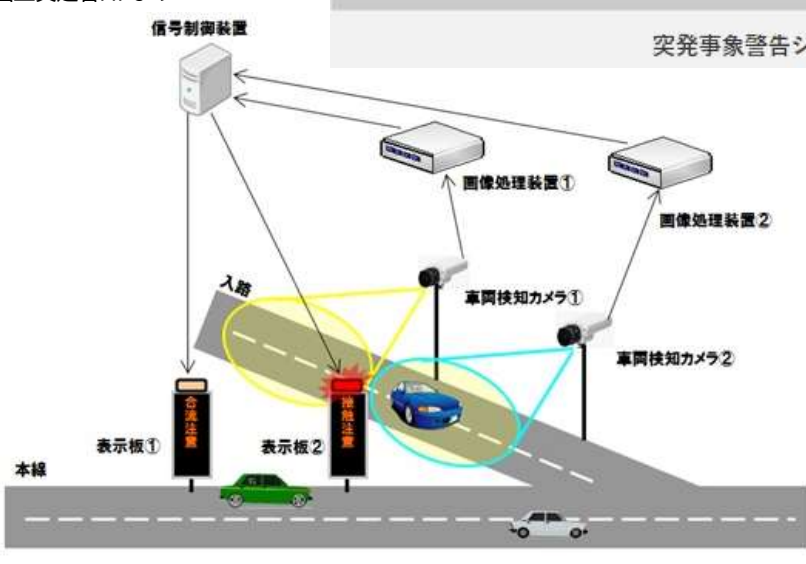
- ✓ 自動運転車の死角となる本線・ランプの交通情報を、カメラやスキャナー等の車両検知センサー情報を元にデータ化し、路車間通信により自動運転車に提供。自動運転車は、得たデータにより、速度を調節するなどして、安全に合流
- ✓ 阪神高速では、画像処理技術を保有しており(突発事象情報板、合流支援情報板)、この技術を活用



合流支援サービスのシステムイメージ



突発事象警告システム



※合流支援情報板(淀川左岸線、大和川線)