

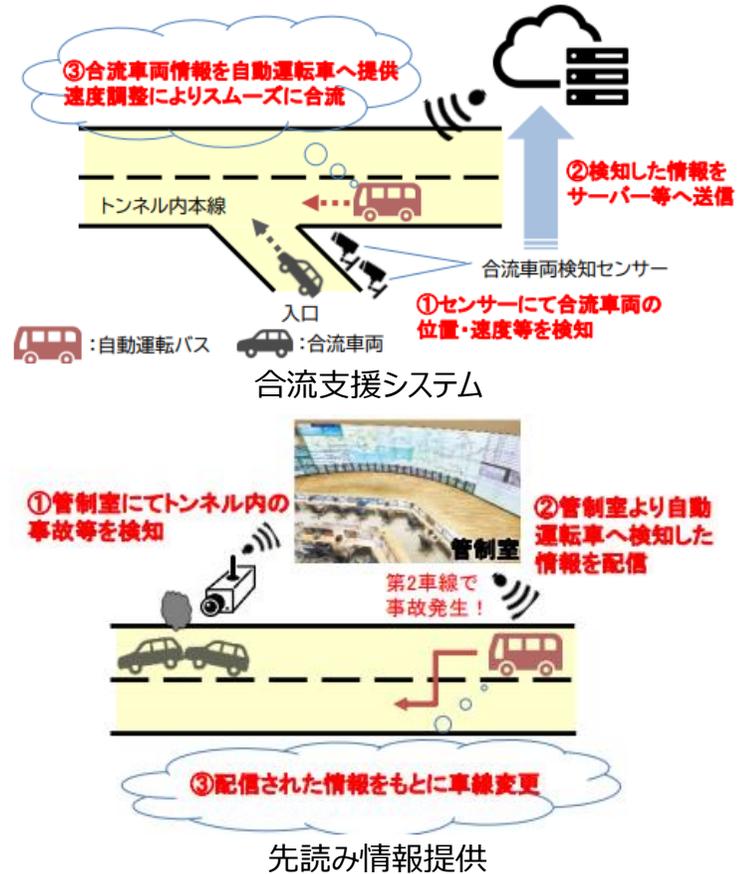
新大阪駅・大阪駅ルート(阪神高速)の検討状況

2024年5月31日
阪神高速道路株式会社

これまでの検討状況について(阪神高速道路株式会社)

検討状況

○今後の自動運転車の拡大、将来の完全自動運転化を見据え、万博会場へのシャトルバスアクセスルート(淀川左岸線(1期)及び(2期))において、関係機関と連携して、バス事業者が行う自動運転車の走行を支援する合流支援システム・先読み情報提供等の実装に向けて取り組んでいます



これまでの検討状況について(阪神高速道路株式会社)

検討状況

【検討概要】

淀川左岸線1期・2期区間における自動運転バスへの合流支援及び先読み情報を配信するシステムの検討

- 合流支援: 検知した一般車両の走行速度・車長等を自動運転バスに送信し、車線変更や減速判断に活用
- 先読み情報: 交通管制室で把握した路上障害等の情報を自動運転バスに送信し、車線変更判断に活用

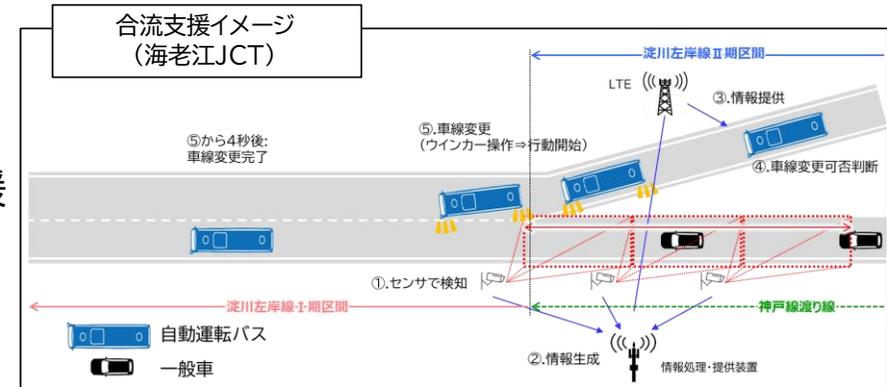
【検討結果】

■合流支援

- 大淀: 本線部を検知し、自動運転車の合流を支援
- 海老江: 渡り線部を検知し、自動運転車の車線変更を支援
- 大開: 入口部を検知し、自動運転車の本線走行を支援(機器仕様)
- センサ: 電波レーダ方式
- 通信方式: LTE

■先読み情報

- 交通管制室で把握した路上障害等の情報を、自動運転バスで活用可能なフォーマットで配信し、海老江JCTでの自動運転車の車線変更を支援

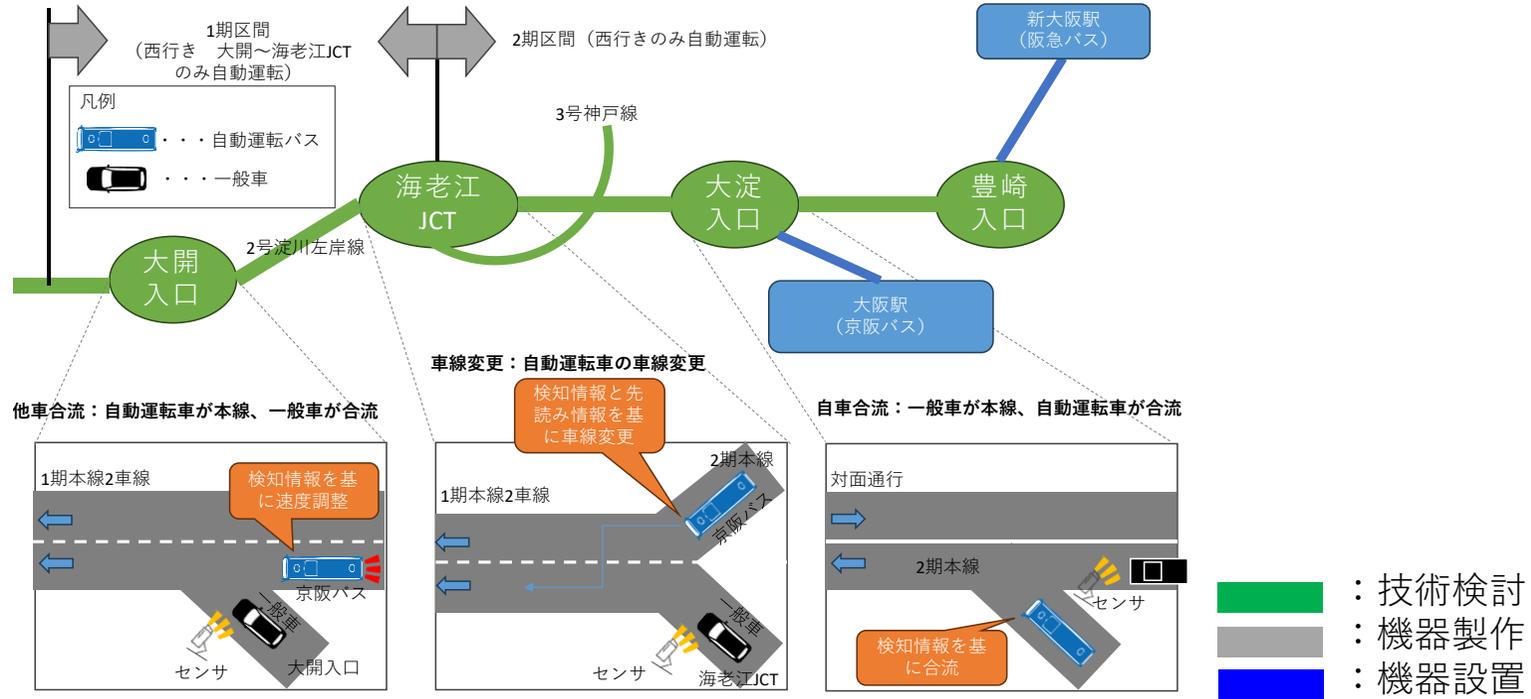


※技術検討にあたっては国総研「次世代の協調ITSの実用化に向けた技術開発に関する共同研究(R5.3)」の成果を活用

2024年度自動運転バス実証実験の実施内容について(阪神高速道路株式会社)

計画概要

- 淀川左岸線(大淀、海老江、大開)に、自動運転バスに合流支援情報及び先読み情報を配信するための機器を設置。
- 合流支援情報・先読み情報を活用した自動運転バスの走行試験を、関係機関と協力して実施。



項目		R6			
		1Q	2Q	3Q	4Q
合流支援	1期区間(大開・海老江)			■	
	2期区間(大淀)	■			■
先読み情報システム(阪高管制室)				■	
走行試験					▶