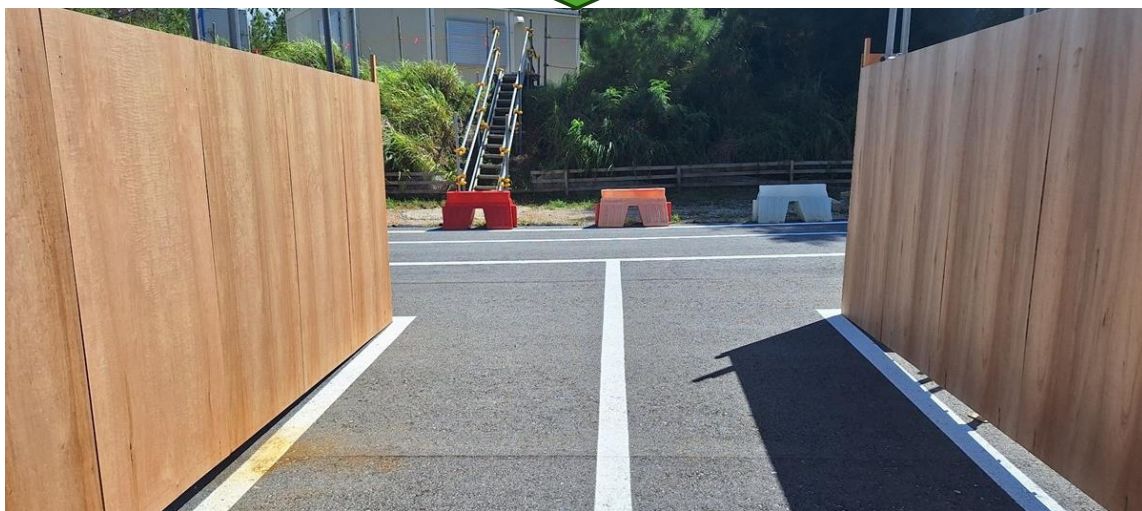


1. 技術検証

(1) 技術検証のイメージ



多良間島集落で見られる
「見通しの悪い道路」



「見通しの悪い道路」の
道幅やブロック塀を再現

1. 技術検証

(2) 技術検証参画車両

株式会社ティアフォー



L i D A R

ベース車両	ヤマハ発動機株式会社製 AR-04
全長	3,151mm
全幅	1,354mm
全高	1,837mm
特徴(強み)	点群地図とIMUを組み合わせ、高精度な自己位置推定を基盤に、実環境においても数cmレベルの高い軌跡追従性を発揮。 最小限のセンサ構成と簡素化された電子制御システムにより、導入コストを抑えつつも、障害物検知・緊急停止など基本的な安全機能を確実に備えている。

東海クラリオン株式会社



G N S S

L i D A R

ベース車両	エナジーシステムジャパン製 CARRYEC05-ZL
全長	3,470mm
全幅	1,260mm
全高	1,830mm
特徴(強み)	2人乗りのマイクロEVから8人乗りのマイクロバスなど、既存車に簡単に組み込めることをコンセプトにした低コストな「後のせ自動運転システム」 準天頂衛星みちびきを主軸にGNSSの位置情報を使って走行ルートを作り出し、誤差15cmのサブセンチ級測位で狭い道も走行可能

1. 技術検証

(3) 技術検証内容



【テストコースでのイメージ】



OKゾーン確認



左折時挙動確認



両車ともに自動運転の高い技術により安全に走行できることが確認されました！