

自動運転ランプバス実証実験計画

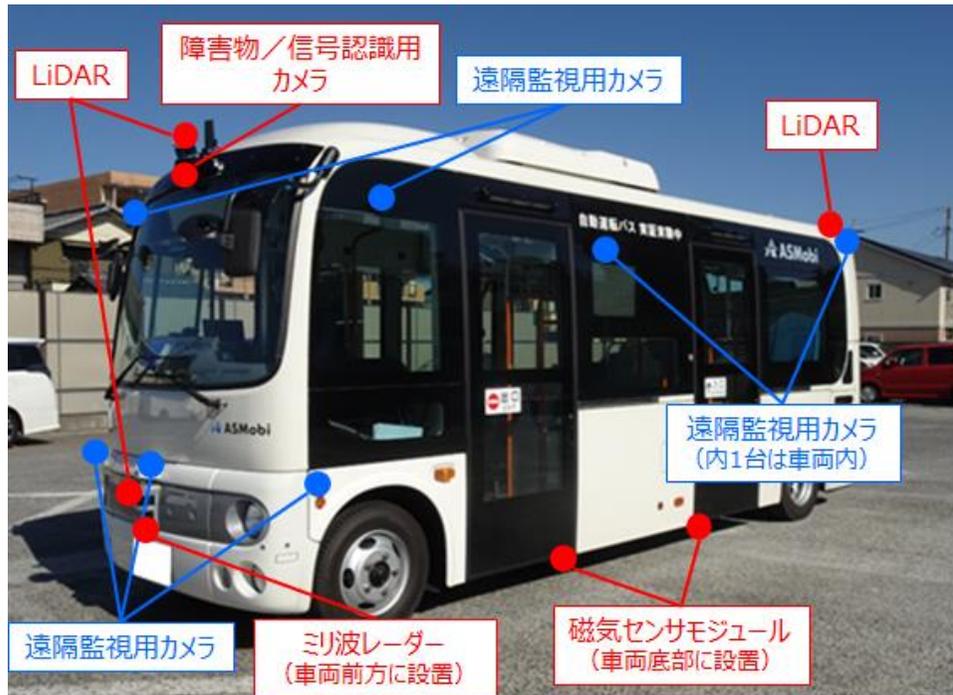
2023年度中部国際空港での実証実験概要

愛知県 経済産業局産業部 産業振興課次世代産業室
株式会社 NTTコミュニケーションズ
先進モビリティ 株式会社
名鉄バス 株式会社
中部国際空港 株式会社

実施概要

実施日時	実験準備：2024年3月4日～3月8日 実証実験：2024年3月11日～3月12日
使用車両	日野自動車株式会社製小型バス “ポンチョ”
実施場所	中部国際空港 制限区域内
走行ルート	第1ターミナル103番ゲート ⇄ 第1ターミナル101番スポット (一周約2.1km)
自動運転レベル	レベル2相当(運転席有人)
実施者	愛知県 経済産業局 産業部 産業振興課 次世代産業室 NTTコミュニケーションズ 株式会社 先進モビリティ 株式会社 名鉄バス 株式会社 中部国際空港 株式会社

車両概要



使用車両	日野自動車製小型バス・ポンチョ
乗車定員 (本実証実験時)	合計 10名 (乗客8名※着座、車内保安員1名、 説明スタッフ1名)
全長/全幅/全高 (mm)	6,990/2,260/3,100
車両重量(kg)	7,970

走行制御技術の概要

- ・車線維持制御装置: GNSS(GPS)、磁気マーカ、SLAM
※制限区域での走行時はGNSS(GPS)、SLAMのみを使用
- ・車載センサ/カメラ:
 - └ LiDAR3台、ミリ波レーダー1台、障害物/信号認識用カメラ2台、遠隔監視用カメラ7台、
磁気センサモジュール2台
- ・障害物回避制御: AI、高精度地図の活用
- ・速度維持制御: ACC、PCS機能
- ・車線変更制御
- ・バス停止着制御

走行ルート・実証の概要

第1旅客ターミナルと国内線制限区域101番スポットを往復するルートを設定
航空機周辺での自動走行における課題抽出を実施

往路:約1.0km
復路:約1.1km



101番スポットにて、実際に駐機する航空機周辺での自動運転の精度検証を実施
⇒本実証の自己位置推定は、GNSS(GPS)とS3Dマップ方式を使用