

2018年3月19日

いすゞ自動車株式会社

日野自動車株式会社

いすゞと日野、将来のトラック・バス自動運転実用化に向けた

高度運転支援技術・ITS 技術を共同で開発

いすゞ自動車株式会社(本社：東京都品川区、社長：片山正則、以下いすゞ)と日野自動車株式会社(本社：東京都日野市、社長：下義生、以下日野)は、2016年5月以降、高度運転支援技術・ITS技術の共同開発を進めてきました。今後、実用化に向けて同技術を磨きあげた後、いすゞ・日野それぞれのトラックやバスといった製品に搭載してまいります。

いすゞと日野は、自動運転システムの早期実用化に向け、そのベース技術となるITSシステムや高度運転支援技術については「競争領域」ではなく、早期普及のための「協調領域」と位置付け、両社で共同開発を進めることで2016年5月に合意。この合意に基づき、両社で開発を進めてきた結果、1)視界支援、2)路車間通信、3)加減速支援、4)プラットホーム正着制御 以上4つの技術を開発いたしました。

これらの技術は、いすゞと日野で共同開発を進めているハイブリッド連節バスをはじめ、18年度以降順次、製品に搭載し、実用化していく計画です。

■共同開発した技術の概要

1)視界支援

車両内外にカメラを設置、ドライバーはモニターで監視します。車外に設置したカメラは、車両停止時に車両周辺の移動物を検知し、ドライバーにアイコンと音で警報を行うことで、事故防止に貢献します。

2)路車間通信

路車間の通信により、安全支援(赤信号注意喚起、赤信号減速支援、右折時注意喚起、信号待ち発進準備案内)やバス優先の信号制御(PTPS)による公共交通の効率化に貢献します。

3)加減速支援

先行車の加減速の操作情報を通信で後続車に送ることにより、先行車との車間距離を高精度に制御し、無駄のない、スムーズな加減速を実現します(CACC)。

4)プラットホーム正着制御

路面上の誘導線をカメラで認識し、自動操舵、自動減速によりバス停へ誘導することで運転操作を支援します。バス停側の対応とあわせて、隙間・段差を解消することで、円滑な乗降が可能になり、バリアフリー化を実現します。

以上