

B-3 車両間協調による自動運転システム

明日への切符

Autonomous Driving System by Using the Cooperation between Vehicles

死角を「視て」安全に自動運転走行

開発成果

- 車車間通信により障害物検知結果を他車と共有する安全・安心な運転システムを開発
- 死角領域の障害物を把握して、安全かつスムーズに曲がれる車速・経路を判断

適用分野/用途

- 自動運転

今後の展開

- 自動運転の通信環境整備が進む見通しの2021年度の事業化を目指し研究開発を推進

