

# ▶ 自動走行バスの高精度な停車位置制御により、快適で安全な走行や乗降を実現

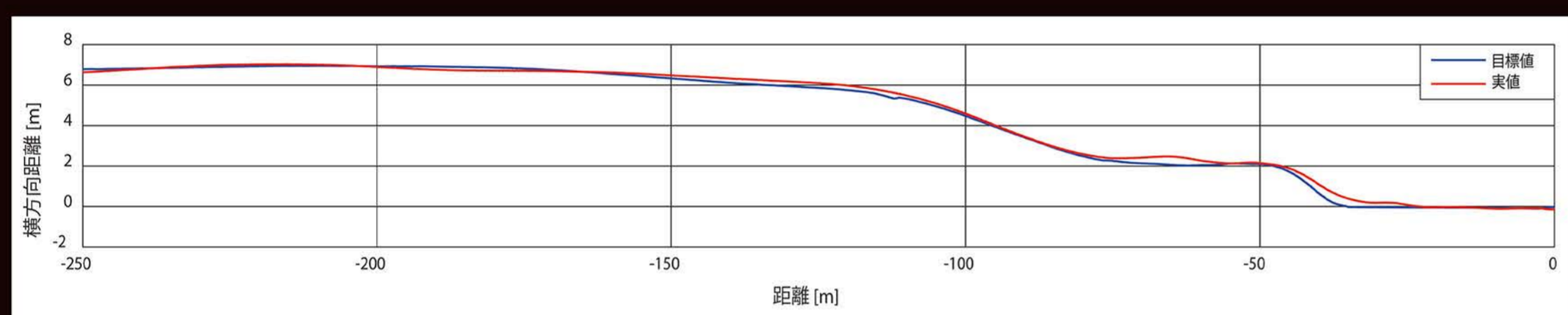
## 将来の高精度バス停止位置実現のための検出／制御技術



車両の位置や周辺の状態を素早く正確に把握し、ハンドルやブレーキを自動で的確に操作することで、全ての乗客にとって快適で安全な走行や乗降を実現します。

### ① バス停でのスムーズな乗降

バス停との隙間をできる限り小さくし（40 mm ±20 mm）安全な乗降と乗降時間の短縮を実現



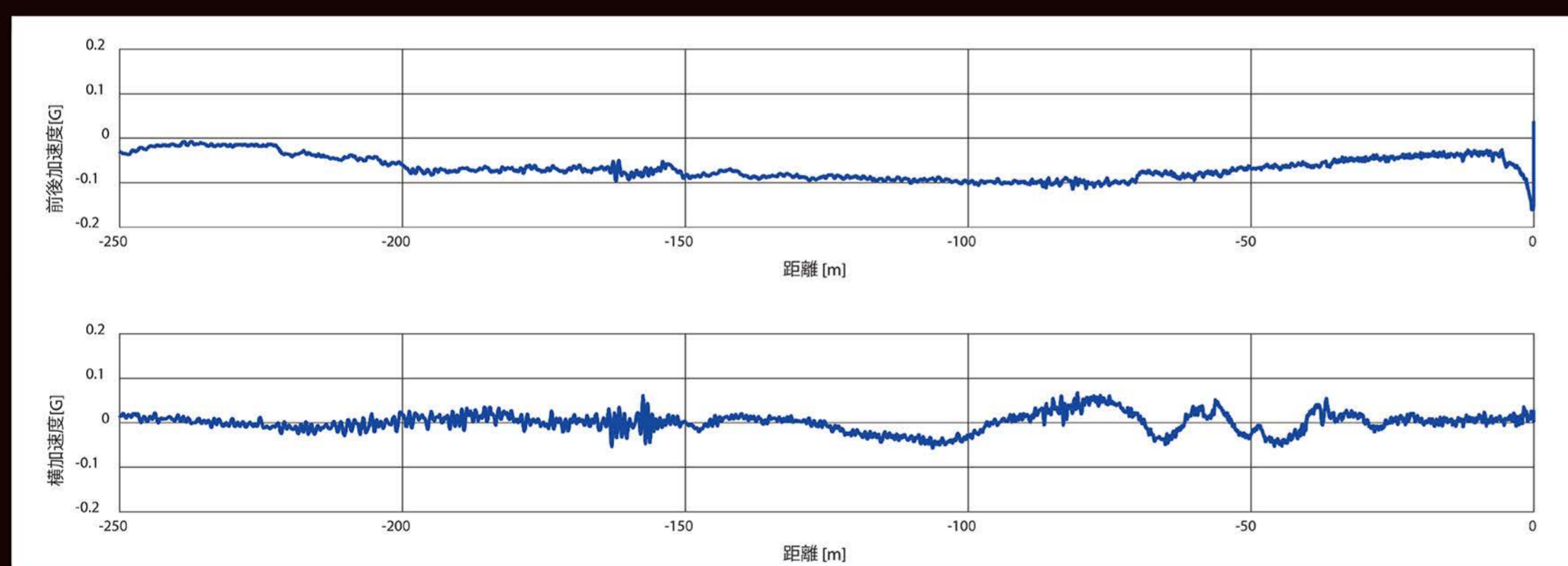
### ② 様々な環境での停車位置制御

前方カメラと側方カメラの白線検出結果を比較し信頼度を判断するシステムを構築



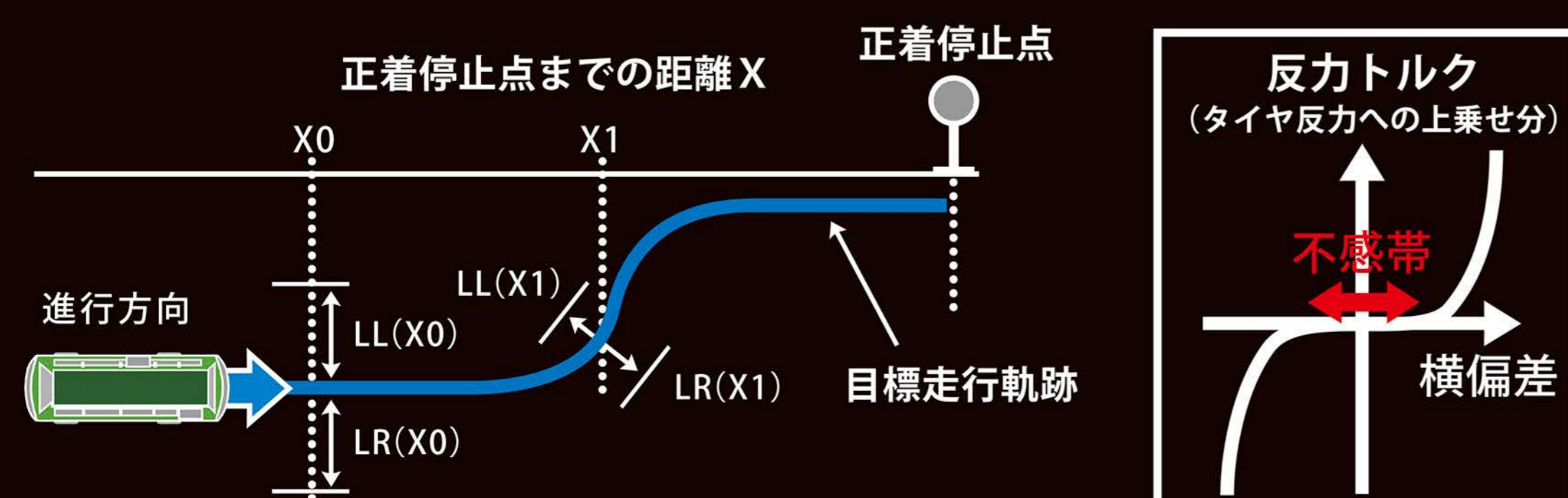
### ③ 乗客にとって安全快適な走行

加速度変化を減らし、乗客の快適性を向上



### ④ ドライバーとの協調

ガイダンストルクにより走行軌跡を誘導するトルク制御において制御パラメータの最適値を検討



走行ルート図



出典：国土地理院ウェブサイト（<http://mapps.gsi.go.jp/maplibSearch.do#1>）  
をもとに株式会社ジェイテクト作成

