

# 晴海BRTターミナルでの

# バスの正着制御実証実験について

内閣府が推進する戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）「自動走行システム」では、すべての人に優しく、使いやすい移動手段を実現するため『次世代都市交通システム』（ART：Advanced Rapid Transit）の開発に取り組んでいます。

今回、ARTの要素技術の1つであるバス正着制御技術について、実証実験を行います。

## 目的

正着制御の社会実装に向けて、特殊な条件下での誘導線の認識性の評価と正着制御の社会的効果の検証等を行います。

## 実験内容

- 特殊な条件下での誘導線の認識性の評価  
特殊な条件下（①日没時、②疑似的な降雪状態）において、バスの正着を行い、正着制御が可能な条件を確認します。
- 正着制御の社会的な効果の検証  
バスの正着を行い、正着した状態における乗降時の利便性の評価を行います。

## 実験場所

### ■晴海BRTターミナル



※正着制御とは、バスとバス停の隙間を最小化することで、車いす・ベビーカーの利用者、高齢者など、誰もがスムーズにバスを乗降することを可能にする技術です。

※本実験では、路面に設置した線（図の緑線）をカメラで認識し、それに沿って走行することで正着を行う正着制御システムを使用します。

## 実験実施期間

2020年11/17（火）～22（日） 9:00～19:00

※雨天の場合は延期します。