

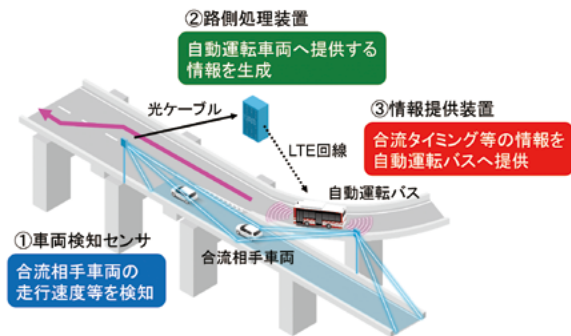
「未来社会の実験場」にふさわしい先進技術

道路インフラ側からの支援により安全で円滑な自動運転を実現

阪神高速グループでは、今後の自動運転車両の拡大、将来の完全自動運転化を見据え、万博の開催期間中に自動運転シャトルバスの走行を支援する路車協調システムの実装に取り組みました。路車協調システムは、道路インフラと自動運転車両が情報を共有することで、自動運転車両が単独で対応が難しい場面の解決を図るものです。

今回の取り組みでは、万博の来場者輸送を担うアクセスルート(淀川左岸線)上の複数の合流部において、道路側に車両検知センサや情報処理装置、通信機器などから構成されるシステムを実装し、自動運転バスへ「合流支援情報」や「先読み情報」を提供することで自動走行の支援を行いました。

阪神高速グループは、これからも道路インフラ側からの支援を通じて、安全で円滑な自動運転社会の実現に貢献していきます。



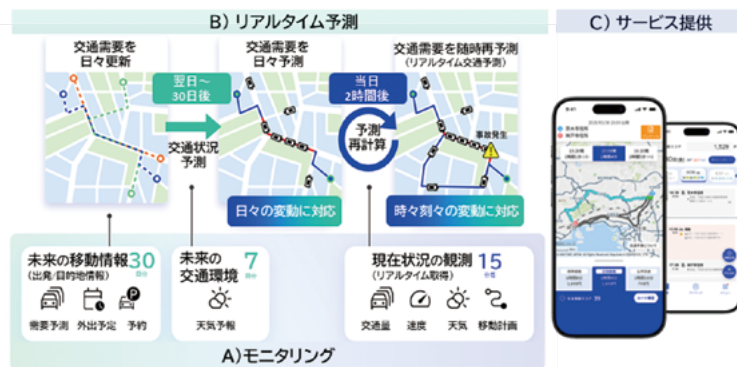
合流支援情報提供のイメージ



実際の合流支援情報提供の状況

プロアクティブな交通マネジメントの実現に向けたチャレンジ

阪神高速グループでは、お客さまの利用シーンに応じて渋滞情報や所要時間などをタイムリーにお届けすることを通じ、交通の分散と全体の円滑化を図る交通需要マネジメント(TDM)の実現に向けて取り組んでいます。2025年度は、大阪・関西万博の開催にあわせ、リアルタイム交通予測技術を用いた実証実験サービスを行い、交通全体の円滑化に向けたサービスの有用性や使用性の検証などを行ってきました。多様な検証・評価を行った結果、交通全体の円滑化への寄与を期待させる成果とともに、いくつかの課題が顕在化することがわかったため、引き続き、研究・技術開発や、課題解決に努めます。



A) モニタリング

多様なデータを随時取得して交通需要・交通環境・交通状況の変化を把握

B) リアルタイム予測

取得データに基づく「リアルタイム交通予測」を繰り返し実施

C) サービス提供

使いやすいユーザーインターフェイスによりお客さまにサービスとして提供