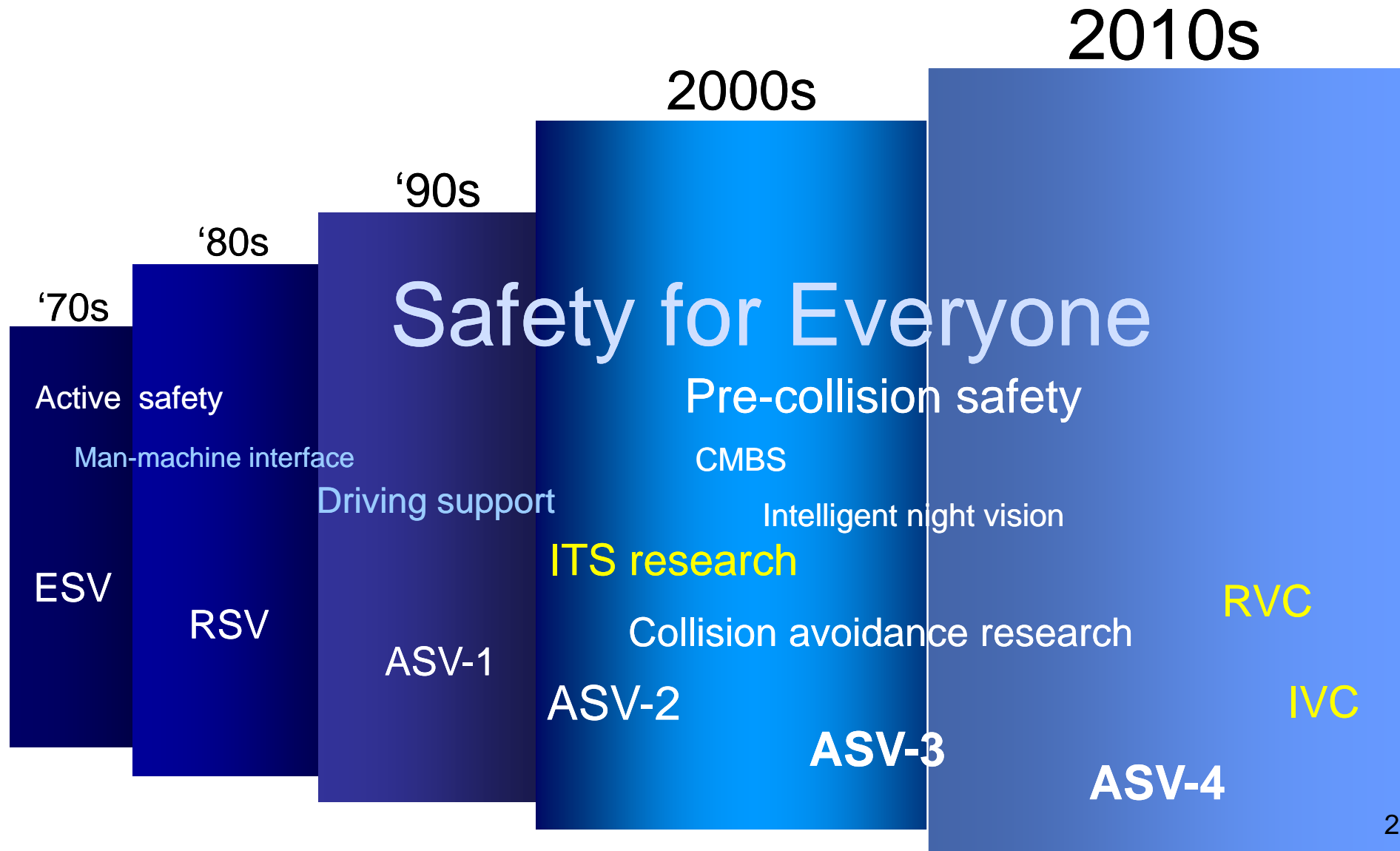


ITSへの取り組みについて

Masashi Satomura

Chief Engineer
Department5, Technology Research Division2
Honda R&D Co.,Ltd Automobile R&D Center
masashi_satomura@n.t.rd.honda.co.jp 1

History of Honda's Safety Research



Market Introduction of Honda ASV Technology

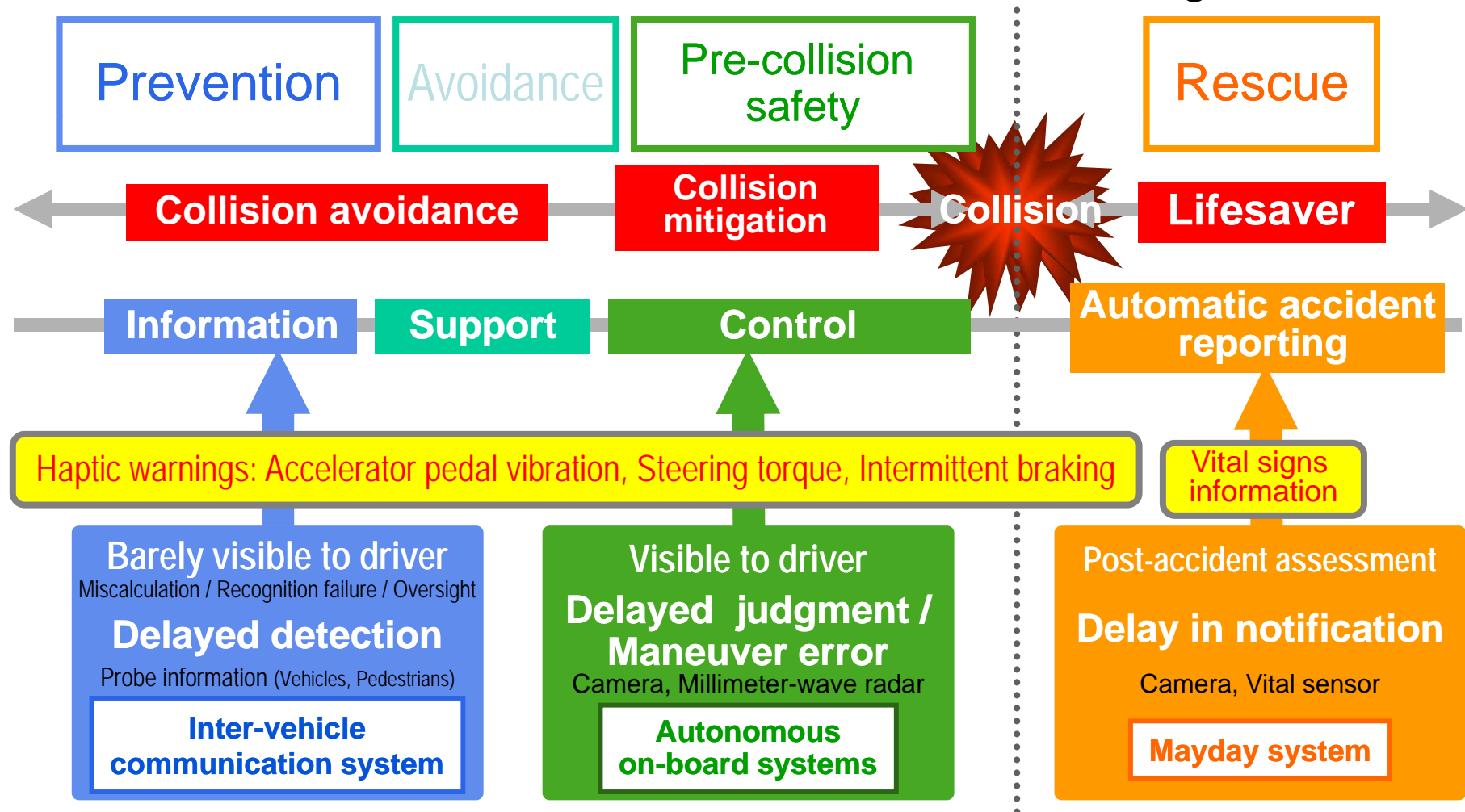
ASV-1

ASV-2

	96	97	98	99	00	01	02	03	04	05
▶ NAVI (Doze detection)										
▶ ACC (Adaptive Cruise Control)			<i>Avancier</i> 							
							<i>ACCORD</i> 			
▶ AFS (Adaptive Front lighting System)						<i>STEP WGN</i> 				
▶ NAVI (Curve speed warning)						<i>ACCORD</i> 				
▶ CMBS (Collision Mitigation Brake System)							<i>INSPIRE</i> 			
									<i>LEGEND</i> 	
▶ Pedestrian injury reduction safety body										

Concept for Honda ASV

Collision-avoiding cars that employ inter-vehicle communication and autonomous technologies



Honda、先進安全自動車及び安全運転支援システムの公道実証実験を開始 ～交通事故低減をめざす、車車間及び路車間通信を利用した安全運転支援システムの開発に協力～

Hondaは、先進安全技術を搭載した先進安全自動車※1「Honda ASV-4」などによる車車間及び路車間通信を利用した安全運転支援システム※2「DSSS」の公道実証実験を、3月24日(月)から28日(金)まで栃木県宇都宮市の公道(一般道)において実施する。

今回の実験は、国土交通省自動車交通局が推進している「先進安全自動車(ASV[Advanced Safety Vehicle])」の第4期プロジェクトと、(社)新交通管理システム協会(UTMS: Universal Traffic Management Society of Japan)が中心に開発を進めている「安全運転支援システム(DSSS[Driving Safety Support Systems]=警察庁監修)」との連携プロジェクトで、二輪車、四輪車、道路インフラ、各間の通信によって得られる存在情報を用いて頻度の高い交通事故の防止を目的としている。

Hondaは、今回の公道実証実験において、見通しの悪い実際の道路環境における追突事故、右直事故、左折事故を防止するために、(1)車車間及び路車間通信の機能確認、(2)安全運転支援システムの機能確認、(3)システムの効果、評価に資するデータの取得と提供を目的として、先進安全自動車「Honda ASV-4」で検討している車車間通信機能搭載の二輪車「フォルツァ」、四輪車「オデッセイ」ならびに安全運転支援システム「Honda DSSS」機能搭載の同車種※3を使用し実施する。

なお、新たな車車間通信に利用される電波の伝搬・伝送に係る基礎特性については、昨年末より必要なデータ取得を行っている。またHondaは今般の実証実験結果を踏まえ、IT新改革戦略(2006年1月19日内閣府IT戦略本部決定)に基づき、平成20年度に実施される予定の官民連携の大規模実証実験へ参加していく予定である。

※1先進安全自動車(ASV):先進技術を利用し、ドライバーの安全運転を支援するシステムを搭載した車両。1991年より国土交通省を中心に産学官が連携しながら推進しているプロジェクトで、現在は第4期(2006年～2010年)にあたる

※2安全運転支援システム(DSSS):運転者に対し、周辺の交通状況などを視覚及び聴覚情報を提供することで運転上の危険要因を知らせ、注意を促すことでよりゆとりのある運転環境を創出し、交通事故の防止などを図るシステム

※3二輪車のDSSSについては、カメラ検知用車両として使用



Honda ASV-4



Honda DSSS

【「Honda ASV-4」と「Honda DSSS」による栃木県公道実証実験概要】

栃木県における公道実証実験は、日産ディーゼル工業株式会社、富士重工業株式会社、三菱ふそうトラック・バス株式会社、Hondaの4社合同で行うものである。



ASV-4ロゴ



DSSSロゴ

＜ASV/DSSS実証実験の目的＞

自律型車載センサーでは困難とされる「見えにくい二輪車」の存在情報を通信インフラを用いて見えにくい状況を補うシステム。

(1) 追突事故防止支援情報提供システム(DSSS)

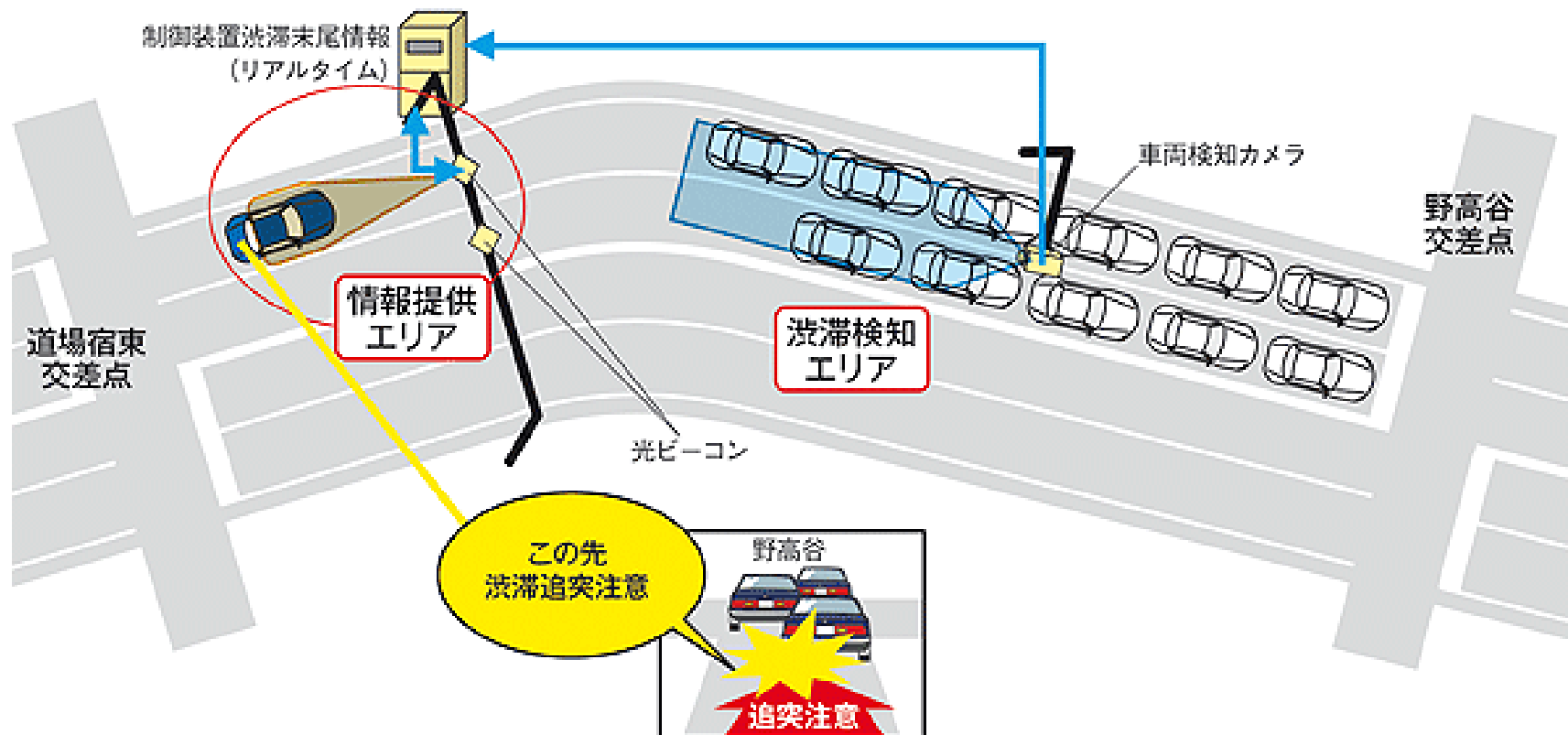
[目的]

○見通しの悪い道路において、前方の停止車両の存在情報を伝達し、追突事故防止をはかる。

[期待される効果]

○追突事故の事故件数削減

○漫然運転による交通事故防止(認知、判断ミスを補う)

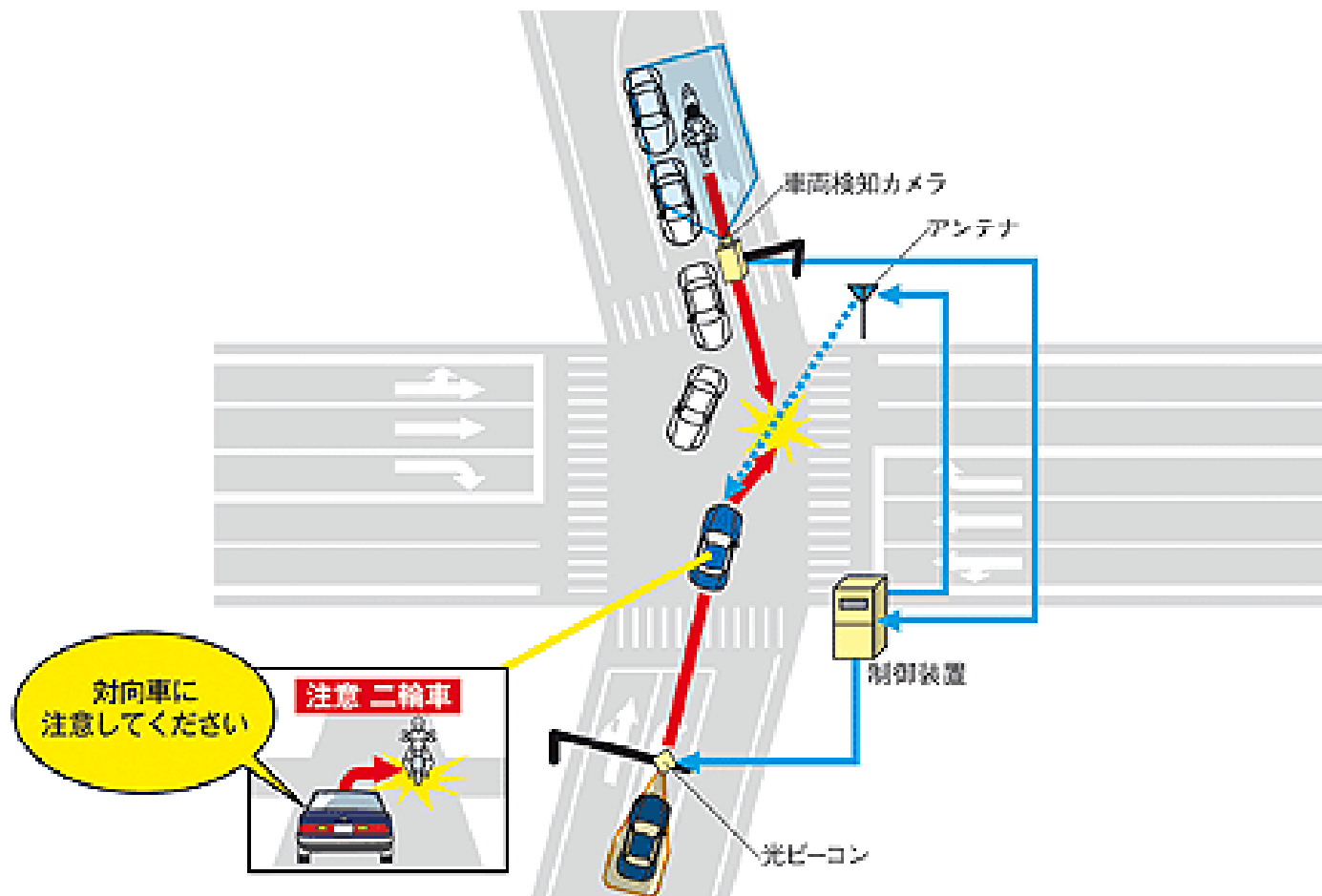


(2) 右直事故防止支援情報提供システム (ASV/DSSS)

[目的]

[期待される効果]

- 信号機のある交差点を右折する際、見えにくい対向車線の車両の存在情報を伝達し、右直事故防止をはかる。
- 右直事故の事故件数削減
(認識の誤りや見込み違いによる運転事故防止・二輪車の速度、距離感の見誤りを補い、二輪車の存在検知を高める)



(3) 左折事故防止支援情報提供システム (ASV/DSSS)

- [目的] ○信号機のある交差点を左折する際、見えにくい後方の車両の存在情報を伝達し、巻き込み事故防止をはかる。
- [期待される効果] ○左折巻き込み事故の事故件数削減
(死角の情報補完による事故防止)

