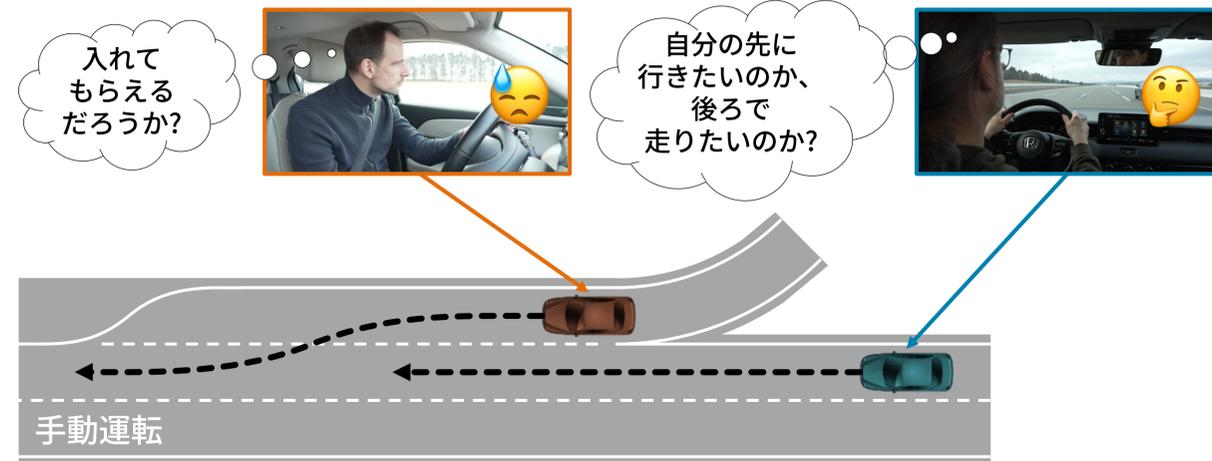


# V2V通信による高速道路の進入車線からの自動合流

## 狙い

ドライバー同士の意図が読みづらいがため時として難しい進入車線における合流を容易にする

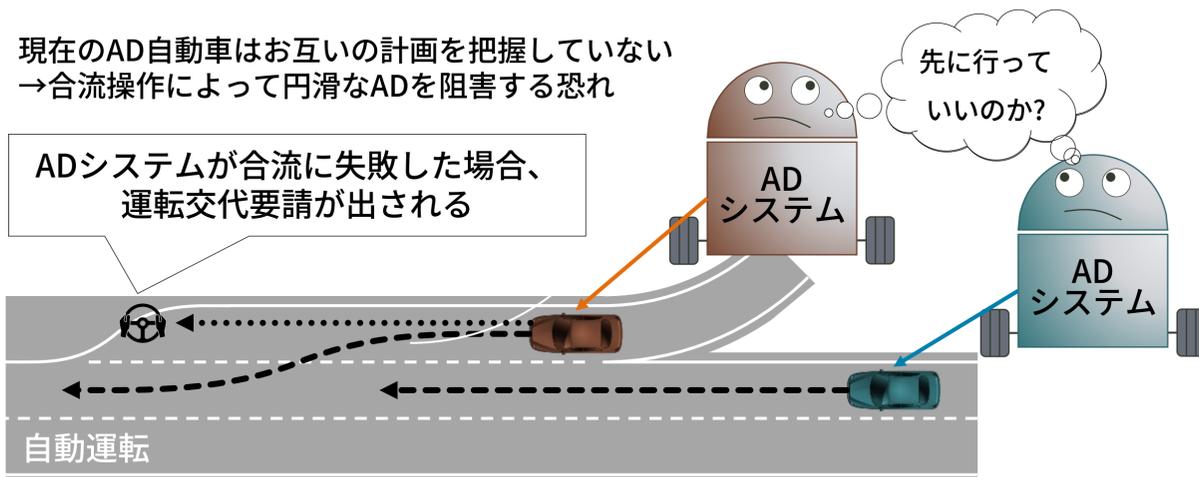
## 合流中に迷うこと



## 自動運転 (AD) の限界

現在のAD自動車はお互いの計画を把握していない  
→合流操作によって円滑なADを阻害する恐れ

ADシステムが合流に失敗した場合、  
運転交代要請が出される

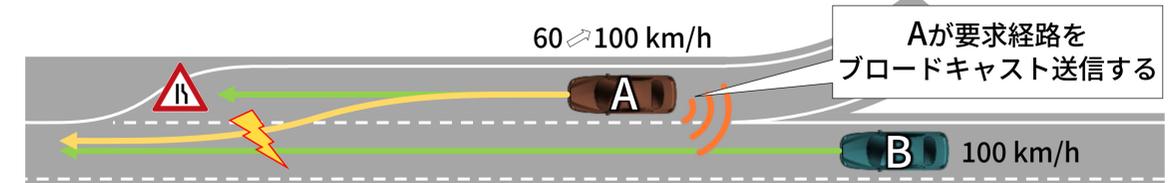


## 技術の特徴

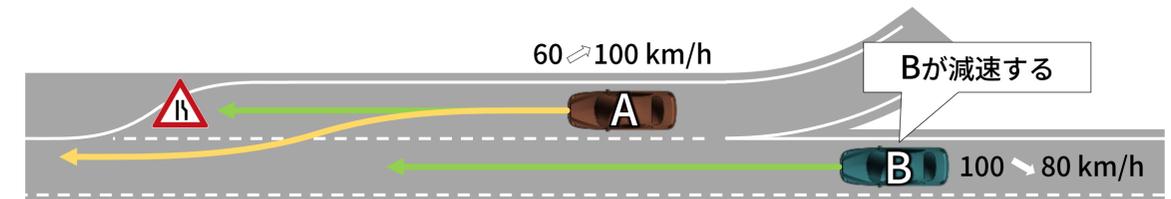
車車間 (V2V) 通信を介した意図の共有により、運転交代要請の頻度を減らし、快適性と安全性を向上すると共に、円滑で安全な交通の流れを実現できる

## 技術内容

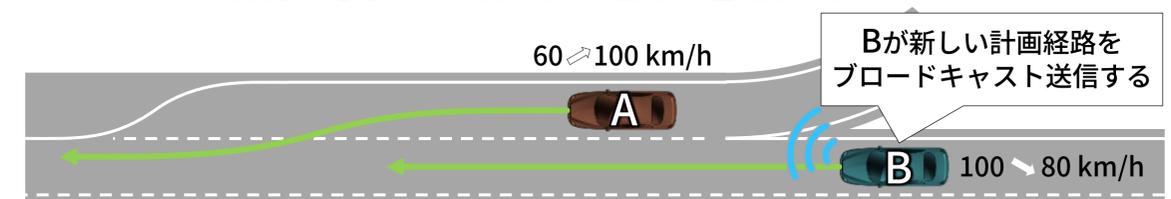
### コネクテッド AD



1. Aが高速道路に進入しようとするが、Bの計画経路が進路をブロックしているため、計画経路を変更できない
2. AがBと競合している要求経路を送信する



3. BがAの要求経路を受信する
4. Bは、Aが要求経路を利用できるように減速する (また、変更に応じてB自身の計画経路を短縮する)



5. Bが新しい計画経路を送信し、Aが受信する
6. Aが要求経路を計画経路に変更する

本プロジェクトは、助成合意No.101006664に基づく欧州連合のHorizon 2020研究・イノベーション・プログラムから資金援助を受けています。

