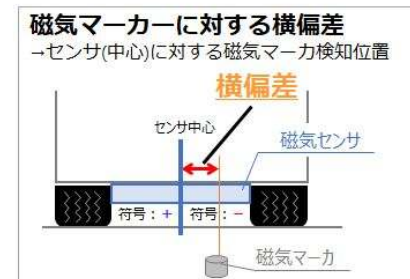
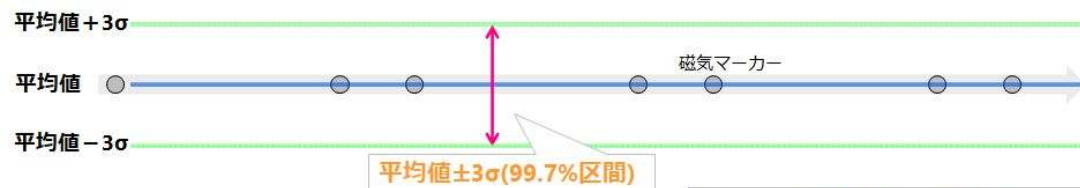


## 1) 実証実験 2022年 8/20(土)~8/28(日)

実証実験期間中の自動運転における走行データを対象として制御安定性を評価  
(評価基準)

経路に対する逸脱量 (ズレ量) を磁気マーカに対する横偏差で評価  
平均値 $\pm 3\sigma$  (99.7%区間) ( $\sigma$ : 標準偏差)



## 2) 技術検証 2022年 8/29(月)

磁気マーカ間隔を延長した場合の影響を確認

(評価基準)

経路に対する逸脱量 (ズレ量) を磁気マーカに対する横偏差で評価  
平均値 $\pm 3\sigma$  ( $\sigma$ : 標準偏差)

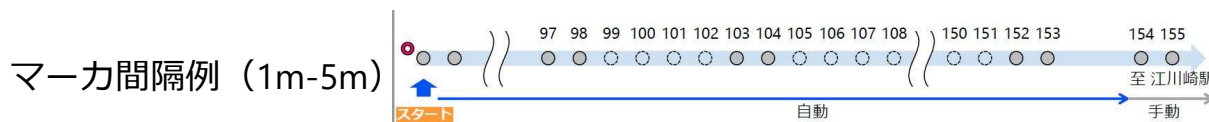
(評価条件)

走行速度 : 8km/h一定

乗車数 : 4人

マーカ間隔 : 3m, 5m, 7m, 11m, 15m, 19m, 23m, 27m

走行本数 : 各マーカ間隔ごとに5往復



## 2. 評価結果

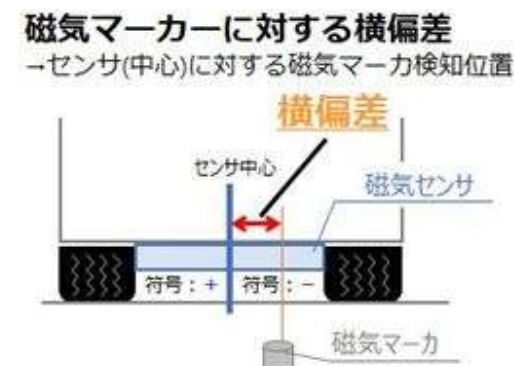
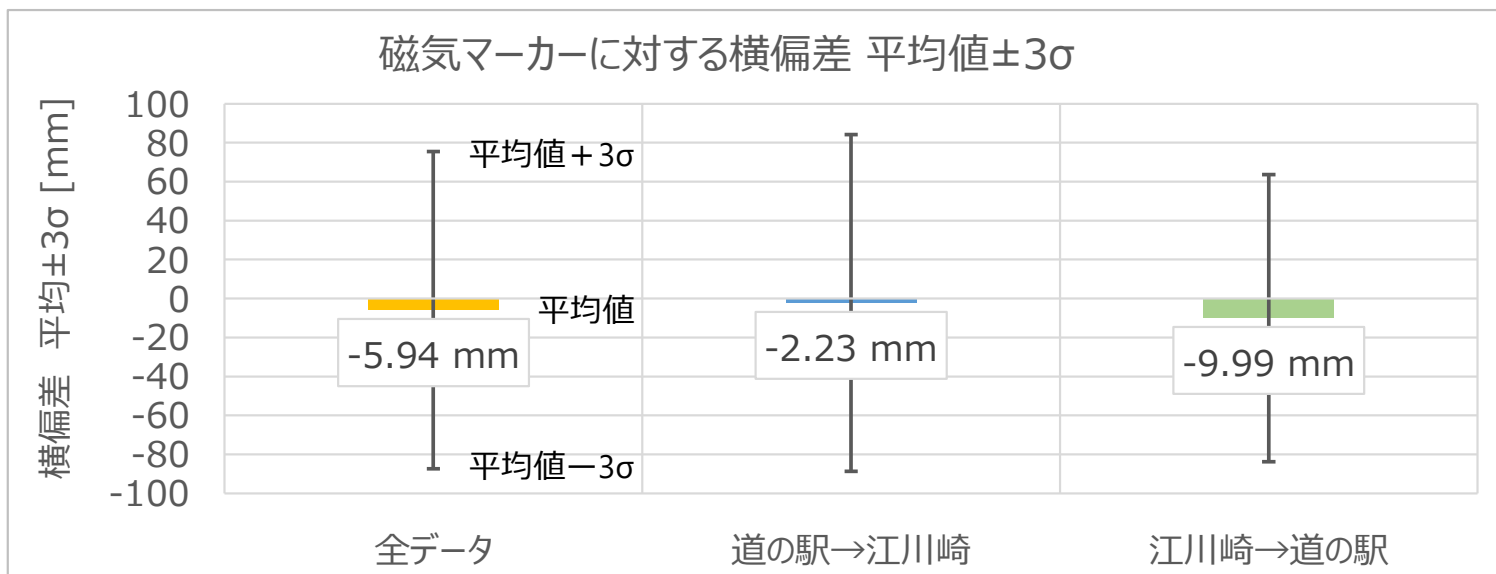
Confidential



### 1) 実証実験 2022年 8/20(土)~8/28(日)

自動運転中の磁気マーカに対する横偏差は概ね±100mm以内に収まった

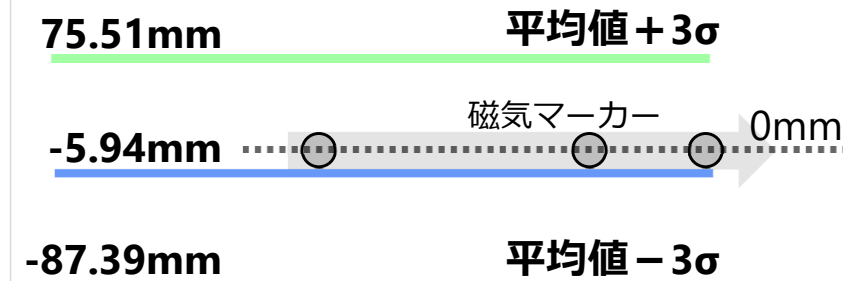
- 平均値 : -5.9mm, 標準偏差 (3σ) : 81.5mm



	全磁気 マーカ	道の駅 →江川崎	江川崎 →道の駅
検知マーカ数 [個]	53,768	28,029	25,739
走行本数 [本]	127	63	64
平均 [mm]	<b>-5.94</b>	-2.23	-9.99
3σ [mm]	<b>81.45</b>	86.49	73.69
min [mm]	<b>-186.00</b>	-186.00	-162.00
max [mm]	<b>233.00</b>	217.00	233.00

横偏差が大きい所  
・Uターン部  
・オーバーライド後の復帰

### 磁気マーカに対する推定走行位置



### 2) 技術検証 2022年 8/29(月)

磁気マーカ間隔を変えた場合の磁気マーカに対する横偏差を測定。

現システムにおいて、直線のみであれば、15m間隔程度なら走行可能である。  
ただし、異なる走行条件・経路（速度、乗車人数、道路形状等）では確認必要。

