

広島大学内自動運転シャトル HIROMOBI車両の紹介

走行ルートをもとに10個のセンサーと、7個のカメラで360度周囲の状況を認識
周囲の歩行者や車両の行動を予測しながら19km/h以下の速度で走行

○ …RADAR ○ …LIDAR & CAMERA



LIDAR（ライダー）：レーザー光を照射し、物体に当たって跳ね返ってくるまでの時間を計測し、物体までの距離や方向を測定します

RADAR（レーダー）：電波を発射して物体にあたって跳ね返ってくるまでの時間を計測し、物体の距離を測定します

カメラ：障害物が人間なのか、映像を解析して判断するために使用します

**自動運転車両には、プロのバス、タクシードライバーが乗車しています。
緊急の際には、ドライバーが運転を行います**

(参考)ベース車両 POLARIS GEM E6諸元値

車両重量	769kg	原動機	48V交流電動機
車両総重量	1,361kg	出力	6.5kw
乗車定員	6名	最高速度	本実証実験では19km/hに制限
最小回転半径	6.71m	駆動方式	前輪駆動（ダイレクトモータードライブ方式）
全長	4,240mm	最大航続距離	45km（電解液式バッテリー）～108km（リチウムイオンバッテリー）
全幅	1,410mm	ブレーキ	油圧式ディスク
全高	1,854mm	サイドブレーキ	手動式ブレーキ
ホイールベース	3.4m	懸架方式（前）	マクファーソン式ストラット
最低地上高	200mm	懸架方式（後）	トレーリングアーム式独立懸架
タイヤ（前後）	155/80R 13		