

令和4年度 自動運転トローイングトラクター 実証実験計画

空港制限区域内における自動走行の実現に向けた実証実験

実証実験実施計画書



2022年12月12日（月）
AiRO株式会社

-実施概要-

実施予定日時	2023年6月以降 ※期間については詳細協議中
使用車両	(新)ZMP製CarriRo Tractor 25T
実施場所	羽田空港制限区域内
走行ルート	東貨物地区～西貨物地区ルート、国内線～国際線ルート
自動運転レベル	Lv.3
実施者	AiRO株式会社
協力会社	日本航空株式会社

走行ルートでのLv.4実用化を目指し、中・長期間に渡り課題のピックアップ・各種データを取得



-(新)ZMP製CarriRo Tractor 25T-



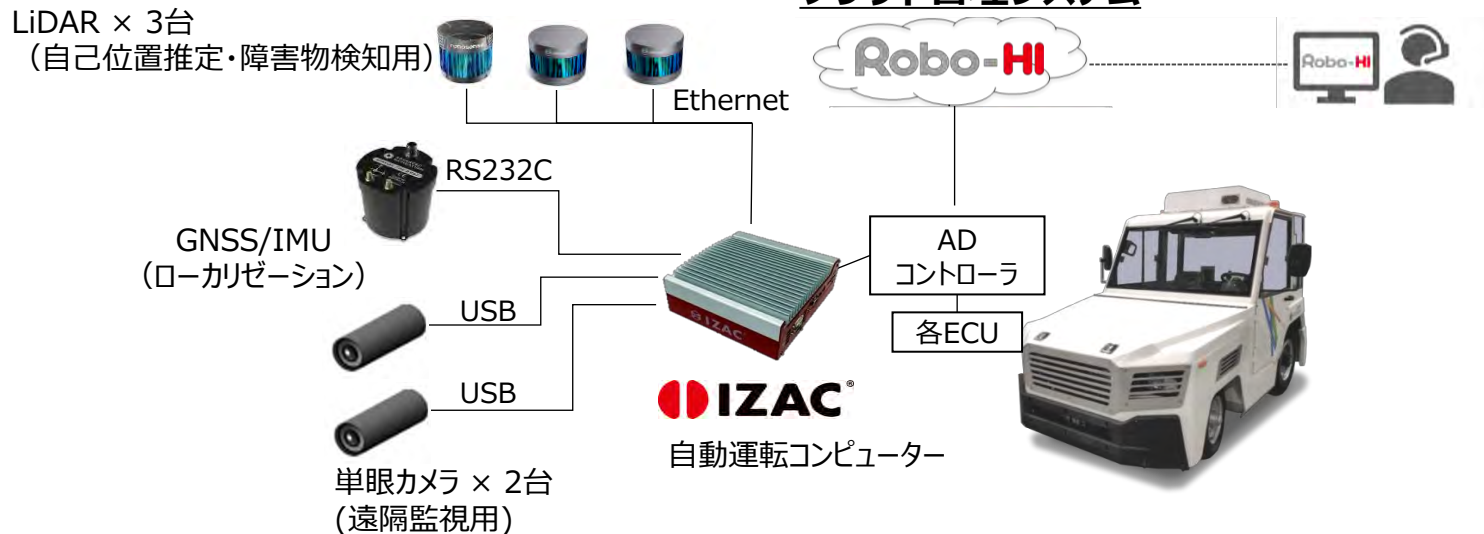
carriRO[®] Tractor

<走行制御技術の概要>

- **車両自律型**（インフラ側に一切手を加えずに自動運転を実現）
- 自動走行システムの機能：直進、加減速、停止、右左折、車間距離、車線維持等は全てシステムが実施
- GNSS、LiDAR、IMU等の複数センサから自己位置推定を実施
- 安全装置として、自動走行から手動走行に切り替えるオーバーライド機能および緊急停止ボタンを設置

車両名称	ZMP製CarriRo Tractor 25T	(新) ZMP製CarriRo Tractor 25T (ベース車両：GT4D Electric Baggage Tow Tractor)
全長×全幅×全高	3.3m / 1.23m / 1.9m	3.2m / 1.6m / 2.2m
車両重量	3,250kg	4,000kg
最高速度	非けん引時：20km/h けん引時：15km/h	25km/h
けん引能力	25t	30t
バッテリー	鉛電池	リチウムイオン
満充電時間 (0%⇒100%)	2~4時間	<1時間
走行可能距離 (満充電時)	???km	200km程度

クラウド管理システム



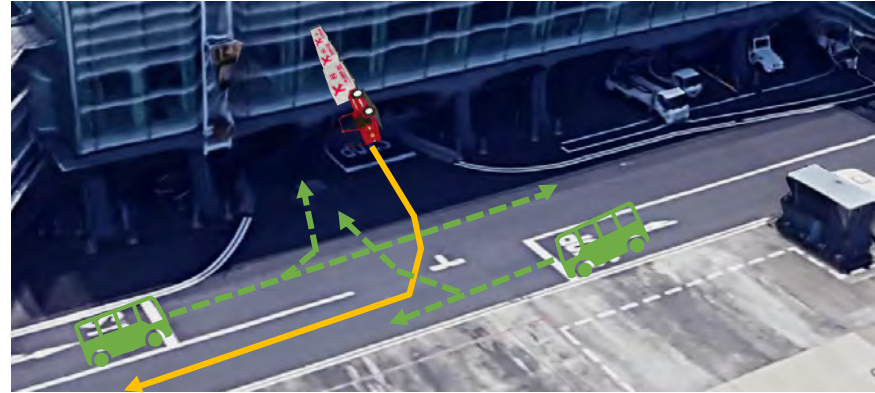
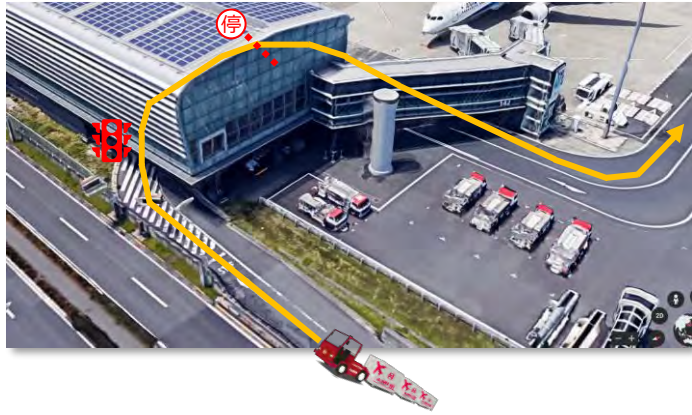
-走行ルート 全体図-



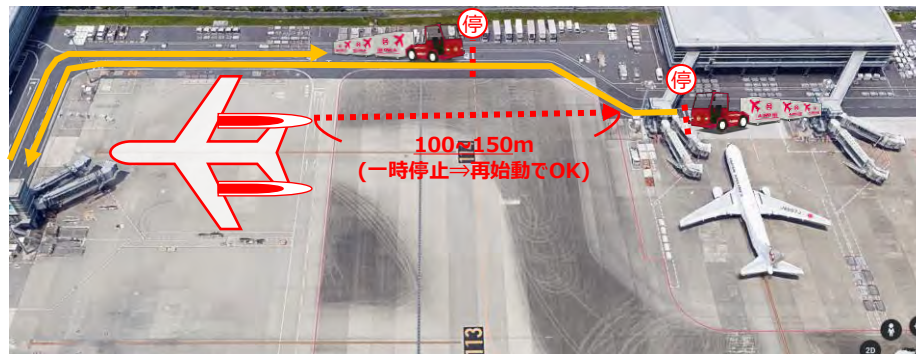
引用元 : Google社 Google Earth

-走行ルート 注意ポイント-

トンネル後⇒悪視野地点（大型車両との交差）

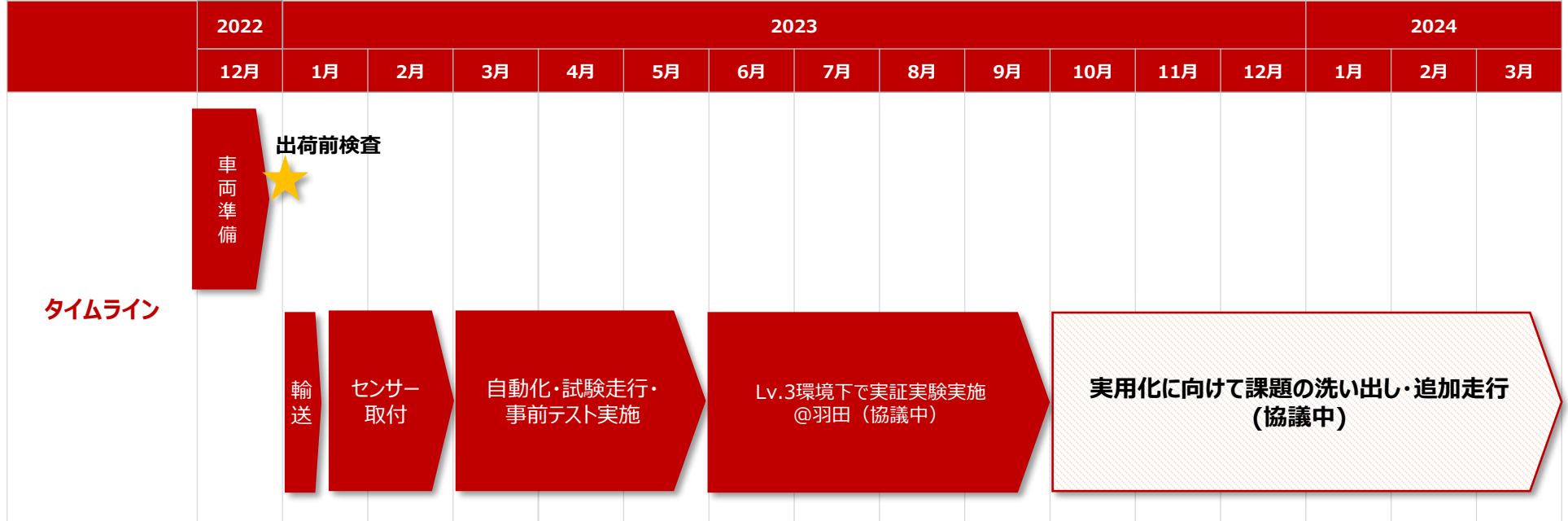


#114スポット後方ブラスト



引用元 : Google社 Google Earth

-全体スケジュール-



-自動運転実現に向けたSTEP-

