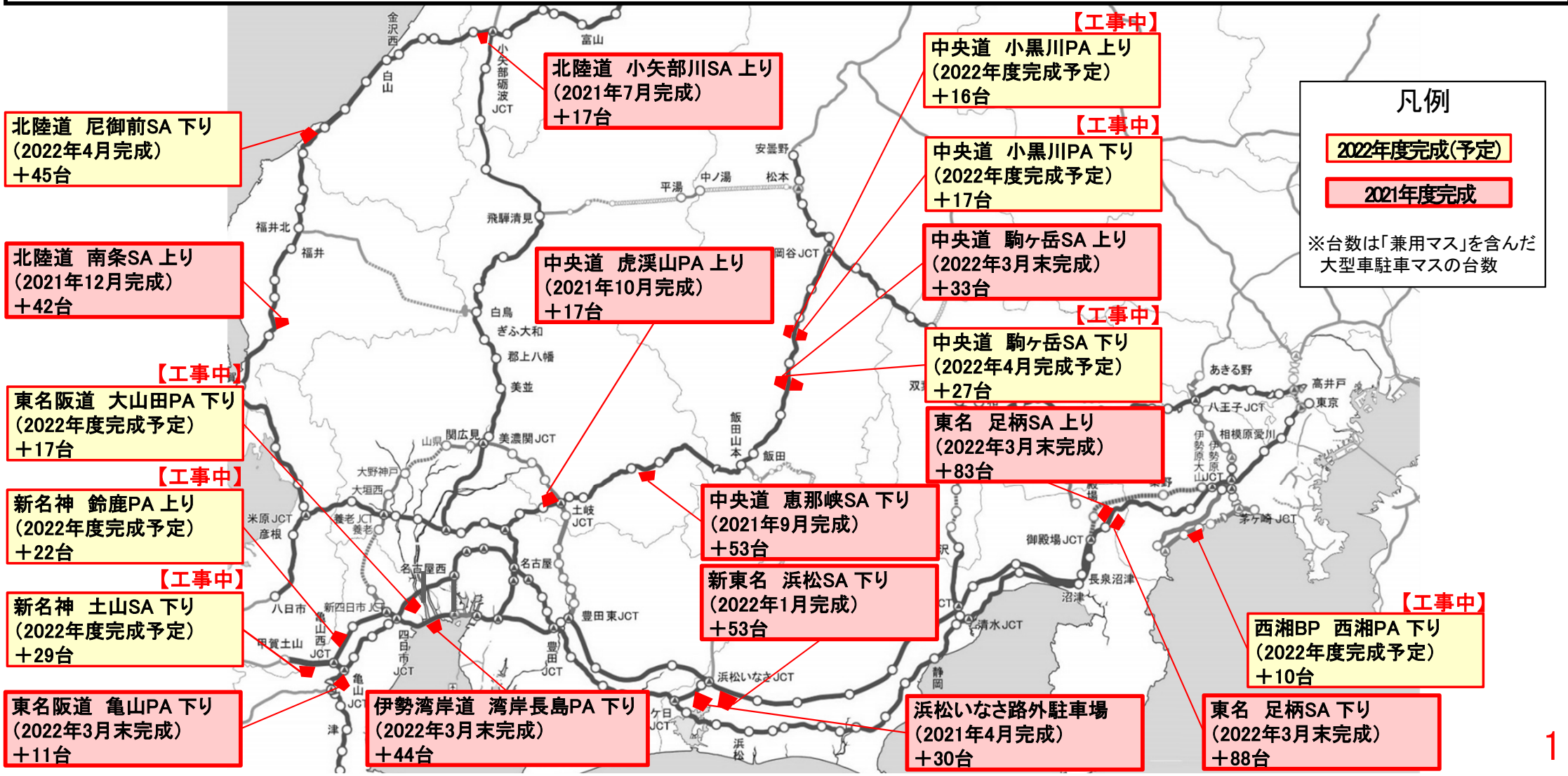


■大型車の駐車マス拡充 ～2021年度の実績と2022年度の計画～

2022年4月27日
中日本高速道路株式会社
定例記者会見 資料1-2

○深夜の時間帯を中心とした駐車場の混雑を緩和するため、2018年度から特に大型車駐車マスの増設をおこない、**2021年度末までに1,060台**拡充をおこないました。

○さらに、**2024年度末までに約700台**拡充する予定で、今年度は新名神 土山SAなど8箇所180台の拡充を予定しています。



東名阪道リニューアル工事(弥富高架橋、下り線)

工事規制区間	工事実施期間
E23 東名阪道 蟹江IC～長島IC (下り線、弥富高架橋)	2022年1月11日(火)0時～2023年12月頃 《土日祝も車線規制をおこなっております》

- ・工事に伴い下り線で平日午前中を中心に約3kmの渋滞が発生しています。
- ・**ゴールデンウィーク期間中は約10kmの渋滞が予測**されていますので、名二環・伊勢湾岸道への迂回をお願いします。



床版取替工事の状況



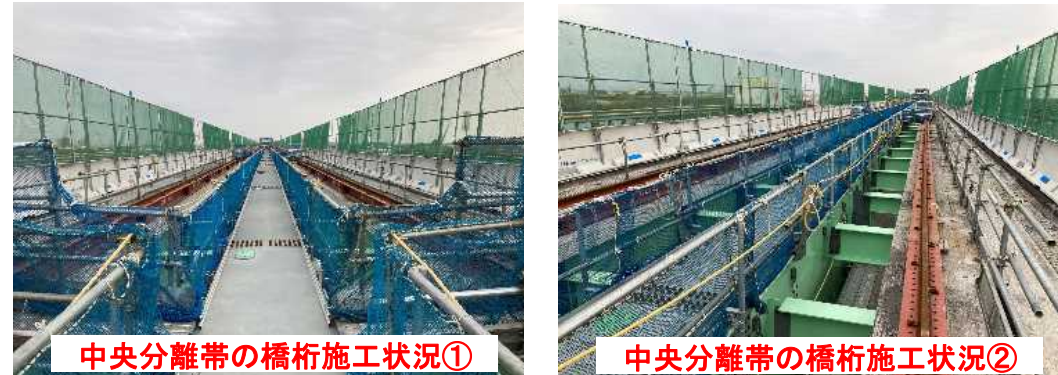
■名神リニューアル工事(長良川橋)

工事規制区間	工事実施期間
名神 大垣IC～岐阜羽島IC間(長良川橋)	2021年8月下旬～2026年3月下旬 ※路肩の外側および中央分離帯部分の形状を変更することで現状の4車線(上下線とも2車線)を確保しています。

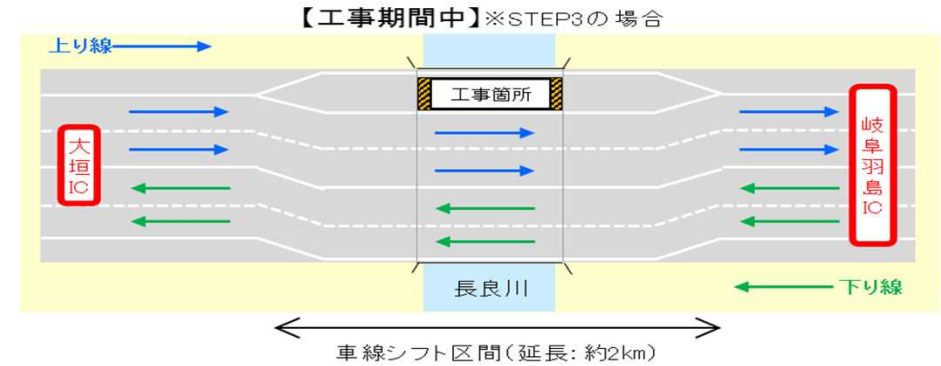
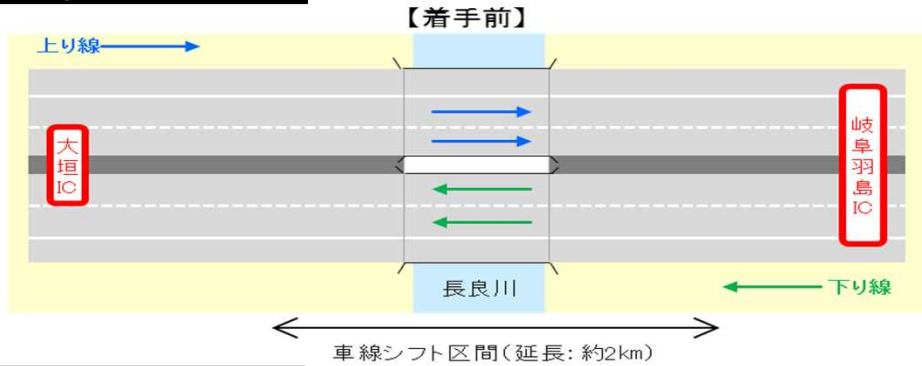
広域図



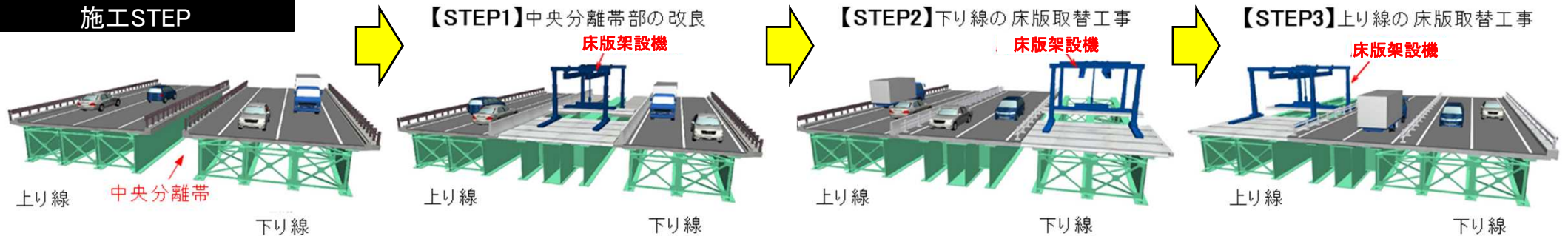
STEP1施工状況



車線運用



施工STEP



■ 事業におけるデジタル化の推進 (i-MOVEMENTの推進)

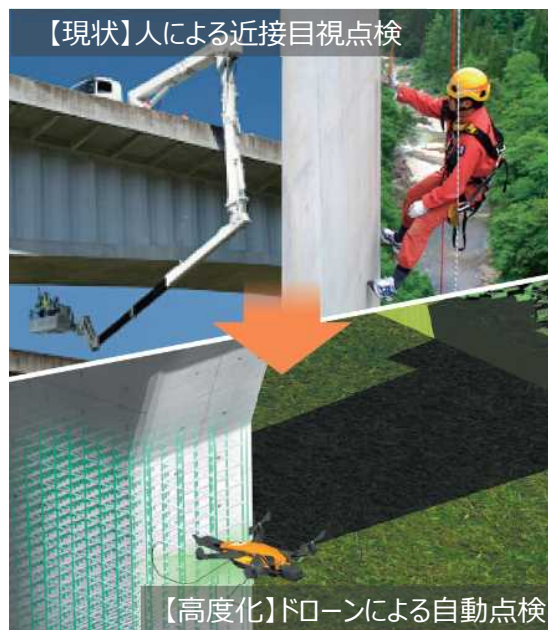
■ 次世代の道路管理の実現に向けた「伊勢原モデル検証」

高速道路の全線監視※をはじめとする道路管制センターを中心とした次世代の道路管理を集中的に検証する「伊勢原モデル検証」を伊勢原保全・サービスセンターで2022年4月から開始しました。この検証により確認された課題の解決と試行を繰り返すことで、広域的な検証につなげ、全社展開をめざします。

i-MOVEMENTを推進するために、技術を先行的に試行する現場を「マザー現場」として定め、22カ所の保全・サービスセンターと2カ所の高速道路事務所を選定しました。実証を重ね、実運用レベルに至ったものから順次展開していきます。

2021年度からマザー現場での現場実証を本格的に展開し、高度化した業務プロセスを実現するために必要な要素技術の実証を進めています。

2022年度は更に取組みを進め、業務の仕様を定めて他の現場への展開を進めます。



※ 高速道路の全線監視

道路管制センターで全線にわたるカメラ監視などを実現することで、タイムリーな情報からの解析・予測に基づく維持修繕作業等への迅速な指示、お客さまの位置情報に応じた渋滞予測・所要時間・事故リスクを踏まえた有益な情報の提供をめざします。



全線監視のイメージ

■事業におけるデジタル化の推進（i-Constructionの推進）

■ICTの全面活用による建設生産システム全体の生産性の向上

当社の建設現場では、i-Construction※を推進しており、新東名高速道路において実施中のICT活用工事をはじめ、一部現場においてICT舗装や3次元データの活用を行っています。2021年度には新たに4件の設計業務でBIM/CIMの活用を開始し、遠隔臨場では試行的に行っていた工種を全工種に拡大しました。



今後も調査・設計から施工・検査、更には維持管理・更新までのすべてのプロセスにおいてICTを導入することをめざします。



※「ICTの全面的な活用（ICT土工）」などの施策を建設現場に導入することによって、建設生産システム全体の生産性向上を図り、もって魅力ある建設現場をめざす取組み。

WEB会議システムを活用した
遠隔臨場による立会検査

■ 自動運転を見据えた技術開発の推進

■ 高速道路での自動運転支援

高速道路での自動車の完全自動運転(レベル4)を見据えて、路車間協調システムに関する実証実験などを通じて、自動運転支援の技術やシステムの開発に取り組んでいます。

自動車側で検知できない事故や渋滞などの情報を、より早く、より正確に自動運転車両を含むコネクテッド車両に伝えることで、安全な走行や快適な走行の支援が可能になります。

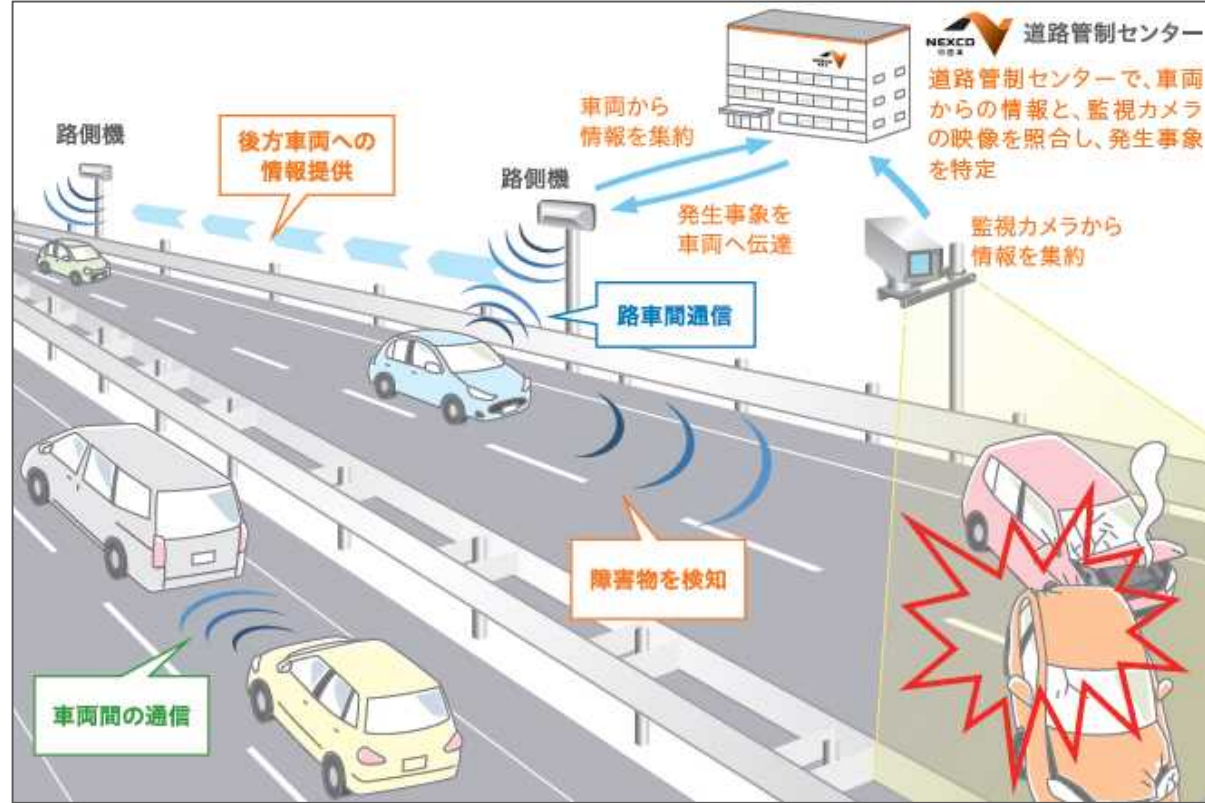
・安全走行支援

自動運転車両の各種センサーで検知した情報を高速道路側の路側機で収集し、道路管制センターで監視カメラ等と照合することで、発生事象を速やかに後続車両へ伝達し、事前の回避行動につなげます。

インターチェンジや休憩施設の合流部において、本線上の交通情報をランプから合流しようとする車両へ提供することで、安全・円滑な合流を実現します。

・快適走行支援

車両の混雑状況や速度低下を把握し、最適な走行速度を提供することで、渋滞の緩和や安全・円滑な走行を実現します。



路車間協調システムのイメージ

「高速道路の自動運転時代に向けた路車協調実証実験」の共同実験者を公募

当社では2021年12月に、路車間通信技術などを活用した高速道路高度化メニューの将来のサービス運用を目指し、路車協調実証実験の公募を行いました。実証実験は2023年度に、現在建設中で、実験実施時は供用前である新東名高速道路の一部区間を想定しています