

成功大學自駕車輛試驗計畫上路公告

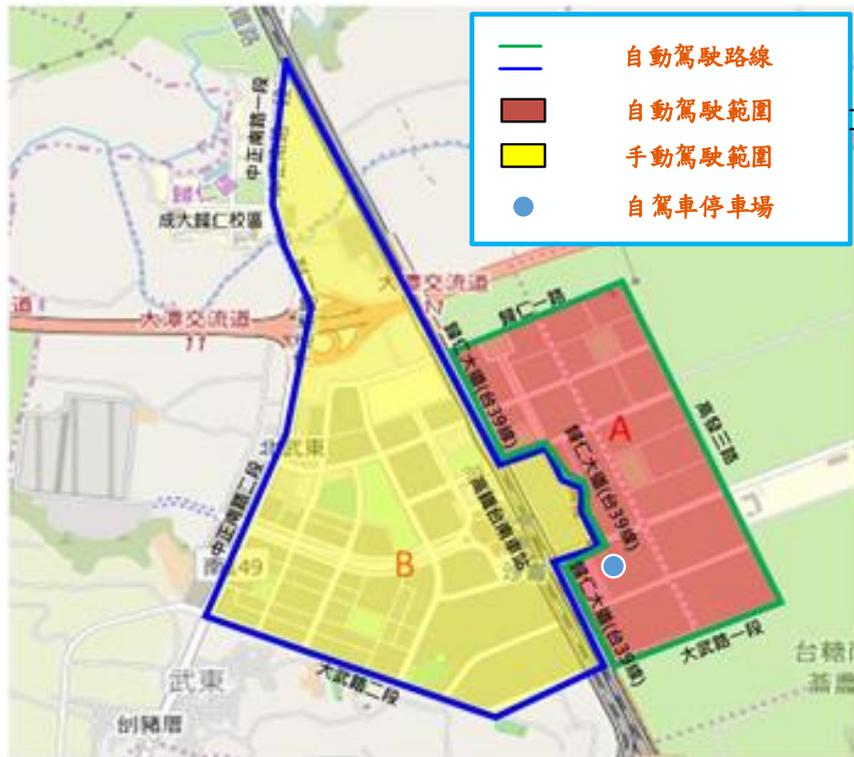
一、創新實驗之宗旨與目的

成功大學自駕車團隊在交通部公路局及台南市政府交通局的協助下，於 112 年 12 月經經濟部技術處無人載具科技創新實驗計畫辦公室核准通過「成功大學自駕車整合導航系統與定位演算法計劃」，並於 113 年 1 月取得試驗車牌。成大自然自駕車團隊前期於 108 年至 110 年申請執行之無人載具科技創新實驗計畫，已累積了相當程度的技術發展成果，包含感測、定位、決策以及控制與雲端監控技術，其中無人載具技術、模擬器、評估驗證技術與雲端平台系統整合，更是計畫團隊的核心研究技術，並同時與成大高精地圖研究發展中心配合，進行高精地圖之介接與應用；智慧路口、協同感知以及部分資訊平台則與業界廠商合作開發驗證。

本計畫之目標為應用成功大學自駕車輛於台南市歸仁地區之實證上路，落實自駕車關鍵創新技術發展，擴大自然自駕載具之設計運作區間，提升路口之智慧程度與安全性，增強系統虛實整合之技術能量，深化高精地圖與動態地圖之應用，以利自駕車輛之安全運作、營運開展與人才培育。本計畫重點發展之項目為：(1)自主開發之導航系統與自駕車系統高精地圖輔助定位；(2)自駕車 ODD 欄位填報測試與虛實整合可行性評估。

二、創新實驗之範圍、路線、期間、時間及規模

創新實驗之範圍與路線：A 區塊試驗範圍(於歸仁大道、歸仁一路、高發三路與大武路一段所包圍)為整體區塊中有正式路名之道路。B 區塊外環道路(包含歸仁大道、中正南路一段、中正南路二段與大武路二段)。



創新實驗之期間、時間及規模：

創新實驗	
實驗期間	113 年 2 月到 113 年 12 月
實驗時間	上午 6 時至下午 6 時
實驗規模	自動駕駛運行將採不定時方式進行， 主要將依實驗需求與規劃而定

三、申請人及主要管理創新實驗者

創新實驗申請人	國立成功大學
主要管理創新實驗者	莊智清 教授

四、無人載具主要規格、照片及數量

廠牌	LINCOLN (美國林肯汽車)
型式	MKZ
數量	一台
照片	



五、實驗利害關係人應注意及配合事項

- 敬請遇成功大學自駕車之用路人遵守交通規則及行車禮儀,以確保行車安全，並注意路邊設置安全牌面警語。
- 透過本計畫長期測試，提升自駕車能見度,亦增進民眾對自動駕駛科技之認知，配合國家政策宣導。