



보도 자료

즉시 보도

제니비 연합(GENIVI Alliance)과 네바다 첨단 이동성 센터(Nevada Center for Advanced Mobility)가 보행자 안전 인식을 제고하고 라스 베가스의 교통 흐름 개선을 지원하기 위한 차내 통신 파일럿 프로젝트를 위해 제휴

통행량이 많은 도로와 다중 수송 도로에서 보행자 안전에 대한 인식을 제고하기 위해서 차내 통신 기술 적용 예정

네바다 주 라스 베가스 - 2017 년 1 월 3 일 - 오늘 열린 GO-NV 교통 서밋(Transportation Summit)에서, 완성차 및 부품업체의 개방적이고 협업적인 개발 기구이자 커넥티드 카의 오픈 소스 차내 소프트웨어 및 개방형 기술이 광범위하게 채택되도록 노력하고 있는 제니비 연합이 보행자 안전에 대한 인식 제고와 교통 흐름 개선을 위해 첨단 커넥티드 카 기술을 라스 베가스에 적용하는 협력 의향서를 네바다 첨단 이동성 센터(NCAM)와 체결했다.

이 프로젝트의 목적은 도로 상황에 대한 정보를 운전자에게 전달하고 보행자를 포함한 기타 도로 사용자에게 대한 인식을 높여 라스 베가스의 모든 도로 사용자에게 이로운 더 안전하고 더 많이 연결된 교통망을 창출하기 위해서 차내 통신 기술과 차량 데이터를 기존 교통 인프라와 어떻게 통합할 수 있는지 보여주기 위한 단계적 접근 방식을 제공하는 것이다.

2016 년 12 월 25 일 현재 네바다 주의 차량/자전거/보행자 사고 사망자 수는 2015 년의 사망자 수와 비교하여 대략 5% 증가한 213 명이였다. 충돌 사고를 기준으로 살펴보면, 보행자 사망 및 부상 건수의 절반 가량이 종종 야간에 횡단보도가 아닌 도로 중간 지점에서 발생했다. 2016 년 3 월 네바다 주 교통부(NDOT)는 보행자 안전에 대한 인식을 제고하기 위해서 주 전체적인 보행자 안전 인식 프로그램을 시작했다.



보행자 사망자를 줄이기 위해서 수립한 중요 전략에는 보행자가 많은 도로의 차량 속도 감소, 길을 건너는 보행자의 노출 감소, 보행자 안전 인식 캠페인 시행이 포함되었다. 이 파일럿 프로젝트는 이러한 중요 전략을 실행하는 데 초점을 맞추고 있다.

댄 랭포드 네바다 첨단 이동성 센터 상무이사는 다음과 같이 말했다. “보행자 안전에 대한 인식을 개선하고 라스 베가스의 통행량이 많은 도로의 수송 능력을 증가시키는 데 초점을 맞춘 이 파일럿 프로젝트에 대해 제니비 연합과 협력하게 되어 대단히 기쁘다. 제니비는 완성차 업체와 기술 기업으로 구성된 제니비 오픈 소스 커뮤니티이며 이에 따라 우리가 현재와 미래에 안전하고 탐색하기 쉬운 교통 시스템을 개발하는 과정에서 무엇이 가능할 수 있는지 재정의하기 위해서 협력할 수 있는 이상적 파일럿 프로젝트 파트너이다.”

주 전체적 보행자 안전 인식 캠페인에 기반한 NCAM 은 커넥티드 카 데이터를 네바다 주 남부의 교통 신호 및 도로망과 통합하여 보행자 이동 및 기타 교통 문제를 운전자에게 더 많이 경고하기 위해서 제니비 연합과 협력하고 있다. 제니비 연합은 개방형 원격 자동차 상호작용(RVI) 기술을 적용해 네바다 주 남부 교통 데이터를 커넥티드 카 기술이 탑재된 차량에서 얻은 정보와 결합할 것이다. 이러한 교통 정보 및 차량 정보의 결합을 통해서 운전자에게 도로 상황을 알리고 길을 건너는 사람들과 같은 기타 도로 사용자에게 대한 인식을 높이는 방법을 더 잘 이해할 수 있다.



NCAM 과 제니비 연합 간의 협업은 이 교통 파일럿 프로젝트가 초기에 다음과 같은 커넥티드 카 운전자 인식 사례에 초점을 맞출 것임을 명시한 의향서에 자세히 설명되어 있다.

- **버스 정류장 경고** - 차량 속도를 감속하고 및 보행자 활동에 대한 인식을 개선하기 위해서 운전자에게 전방의 버스 정류장과 보행자 활동을 알림
- **고위험 경고 지역** - 차량이 횡단보도에 접근함에 따라 차량의 위치와 시간을 사용하여 차내 경고를 표시
- **과속 경고** - 제한 속도를 초과하여 주행하고 있다는 경고를 운전자에게 표시
- **전방 정체 경고** - 전방 교통 정체에 대한 경고를 표시하여 전방 교통 상황을 운전자에게 경고하고 후방 차량이 가까이 있음을 운전자에게 경고하여 후방 충돌 가능성을 줄임.

스티브 크럼 제니비 상무이사는 다음과 같이 말했다. “제니비 자동차 연결 기술은 차량 데이터를 운전자 및 도시 계획자의 결정 과정에 통합하여 실제 교통 문제를 해결하기 위해서 고안되었다. 우리는 중요한 보행자 안전 및 교통 정체 우선순위에 초점을 맞추면서 우리의 커넥티드 카 기술을 적용, 검증 및 개선하기 위해서 라스 베가스과 협력할 수 있는 기회를 환영한다.”

초기에 교통 파일럿 프로젝트는 차량 통행량과 보행자가 많은 찰스턴 가 도로에 적용될 예정이다.



제니비 연합 소개

[제니비 연합\(GENIVI Alliance\)](#)은 운수 산업용 개방형 차내 인포테인먼트(IVI) 및 연결 소프트웨어 플랫폼을 개발하는 데 초점을 맞춘 비영리 연합체이다. 제니비 연합은 회원사들에게 140개 이상의 회사로 구성된 글로벌 네트워킹 커뮤니티를 제공하고, 협업적 환경에서 커넥티드 카 이해관계자들을 세계적 수준의 개발자들과 연결시켜 무료 오픈 소스 미들웨어를 만들어내고 있다. 제니비의 본부는 캘리포니아 주 샌 래먼에 있다.

언론 담당 - 제니비 연합:

Craig Miner

제니비 연합

+1.248.840.8368

cminer@quell.com

네바다 첨단 이동성 센터 소개

네바다 첨단 이동성 센터(NCAM)는 전기차, 커넥티드 카, 자율 주행차 및 관련 인프라를 포함하여 첨단 이동성을 중심으로 하는 정책, 표준 및 기술을 개발하고 적용하기 위해 산업, 정부, 학계를 결합하는 접점을 제공한다. 현재 주정부 경제개발국, 네바다 대학교, 라스 베가스, 네바다 주 자동차부, 네바다 주 교통부, 네바다 주 기업산업부, 네바다 주 공공 안전부, 남부 네바다 지역 교통위원회, 워쇼 지역 교통위원회, 클라크 카운티, 라스 베가스 시, 노스 라스 베가스 시, 헨더슨 시, 리노 시를 주요 파트너로 확보했다. 자세한 내용은 www.nevadacam.org 를 참조한다.

언론 담당 - 네바다 첨단 이동성 센터:

Robert Clark

네바다 첨단 이동성 센터 이사

+1.702.913.7847

robert@nevadacam.org

###