

エピソード1：発表！完全自動運転カー「ピポモビル1号」

ピポドームの実験室。ピポリンが白衣姿でモニターを睥んでいた。
数ヶ月かけて開発した新しい乗り物が、いよいよ完成のときを迎えていた。

「完成しました。完全自動運転カー、その名も“ピポモビル1号”です」

ピポたちが集まり、拍手が巻き起こる。

ピポリンはモニターに映しながら説明を始めた。
「交通ルールを100%遵守。安全・正確・頑固なAI搭載です」

試乗者は緑の家族。

「🚗💡」（日本語訳：「すげえ！かっこええ！」）

「👣🚫🚶」（日本語訳：「歩行者が横断するまで発進できません！」）

…車の前に落ち葉が1枚。自動運転カーはピタリと停止していた。

「🍂👣！」（日本語訳：「落ち葉＝歩行者、止まります！」）

「😄💧」（日本語訳：「いや、落ち葉やて！」）

全員がズッコケた。だがピポリンは真剣そのものだった。

エピソード2：町を走るピポモビル1号

数日後、ピポリンの許可のもと、ピポモビル1号が町へと出発した。
ドームの外で注目の的となり、記者ピポたちも詰めかけた。

ミドクシャが助手席で眠そうに乗り込む。
「💤🚗」（日本語訳：「ドライブ中に寝れるって最高…」）

が、車は停止状態のまま動かない。

「🔍🚦🔴」（日本語訳：「信号が赤なので出発できません」）

だが、町の信号は壊れていて、赤が点灯したまま。
30分経っても1mmも進まない。

「😡💢」（日本語訳：「動いてくれー！」）

ピポミが電話をかけてくる。

「📞📍🏠」（日本語訳：「まだー？」）

ミドシンが落ち着いて指示を出す。

「📱🚦🔧」（日本語訳：「手動で信号をリセットしてください」）

ピポリンがあわてて信号の回線にアクセスし、ようやく信号が青に変わった。
ピポモビルは、静かに発進した。

「🚗💨」（日本語訳：「やっと動いた〜！」）

エピソード3：神すぎるルール遵守

通学路に差し掛かったとき、子供ピポたちがふざけて車道の端で遊んでいた。
それを検知したピポモビル1号、再び急停止。

「😨👣💣」（日本語訳：「危険！通行不可能です！」）

しかも、子供たちは道路から完全に離れていたが、AIは“周囲5m以内に動く物体”を危険と判定していた。

後ろから来た車たちがクラクションを鳴らす。

「🚗🚗🚗🚗🚗」（日本語訳：「早く進めー！」）

しかしピポモビルは動かない。

「📖📏100」（日本語訳：「交通法規第47条、安全確保最優先！」）

完全遵守すぎるのも考えものだった。

エピソード4：ついに“歩行者天国”に突入！？

ある休日、ショッピング街に出かけたピポポとミドピポ。
ピポモビル1号で移動しようとしたが、目的地は「歩行者天国」エリア。

「📍🚫🚗👣👣」（日本語訳：「ここは車両進入禁止ゾーンです」）

それを聞いたミドピポが焦って言う。

「🛍️🎁🕒👣」（日本語訳：「急いで買い物してるのに〜」）

だがピポモビルはUターンして別ルートへ。

しかも、ショートカットできる近道も全て「通行禁止」と判断。

「🚦🔄🔄🔄」 （日本語訳：「安全な経路検索中です。10km遠回りします」）

「😓💔」 （日本語訳：「そんなアホな…」）

ついにピポポは歩いて目的地へ向かい、車は遠くでぐるぐる回っていた。

エピソード5：改良型ピポモビル2号、誕生！

ピポリンはモニターの前で深いため息をついていた。

「これは…ルールを守りすぎるのも問題か…」

悠ピポがアドバイスを出す。

「臨機応変に対応できるAI作ったらいいと思う」

ピポリンはうなずいた。

そして数週間後、「ピポモビル2号」が発表された。

「🆕🚗💡」 （日本語訳：「新型です！学習機能を搭載しました！」）

今度のモデルは、歩行者をちゃんと区別し、信号が壊れていても柔軟に対応する。

初運転、ピポが乗車。

「🎮🚗」 （日本語訳：「やったー！また乗れる！」）

道端のネコを検知しつつも、安全距離を取って通過。

「🐱⚠️➡️」 （日本語訳：「猫、注意して通過します」）

落ち葉には反応しない。

「🍂🚗」 （日本語訳：「ただの落ち葉。問題なし」）

周囲も拍手喝采。

「👏🚗🌟」 （日本語訳：「ピポリン最高！」）

こうして、ピポリンの完全自動運転カーは、実用化への第一歩を踏み出したのだった。

「🔙❓😵💬」 （日本語訳：「さっきのはなんだったの！？」）