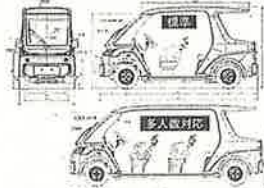


- 最寄駅等と最終目的地を自動運転移動サービスで結ぶ「ラストマイル自動運転」を2020年度に実現するという政府全体の目標を達成するため、経済産業省と連携し、石川県輪島市(昨年12月)、沖縄県北谷町(本年2月)、福井県永平寺町(本年4月)、茨城県日立市(本年10月)において、実証実験を実施。
- 今般、福井県永平寺町において、1名の遠隔監視・操作者が複数車両を担当する自動運転技術の検証を開始する予定。

小型カートモデル

小型カート



○ゴルフカートをベースに、乗り降りがしやすいオープン構造とし、多人数対応の仕様展開を予定。

①【市街地モデル】石川県輪島市
(小型カート利用)
H29.12~



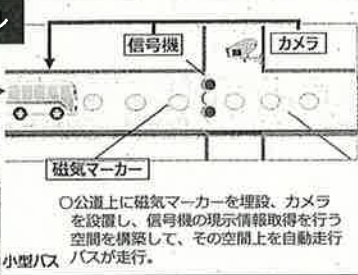
②【過疎地モデル】福井県永平寺町
(小型カート利用)

1:1遠隔監視・操作 H30.4~

1:2遠隔監視・操作 H30.11~



小型バスモデル



③【観光地モデル】沖縄県北谷町
(小型カート利用)
H30.2~



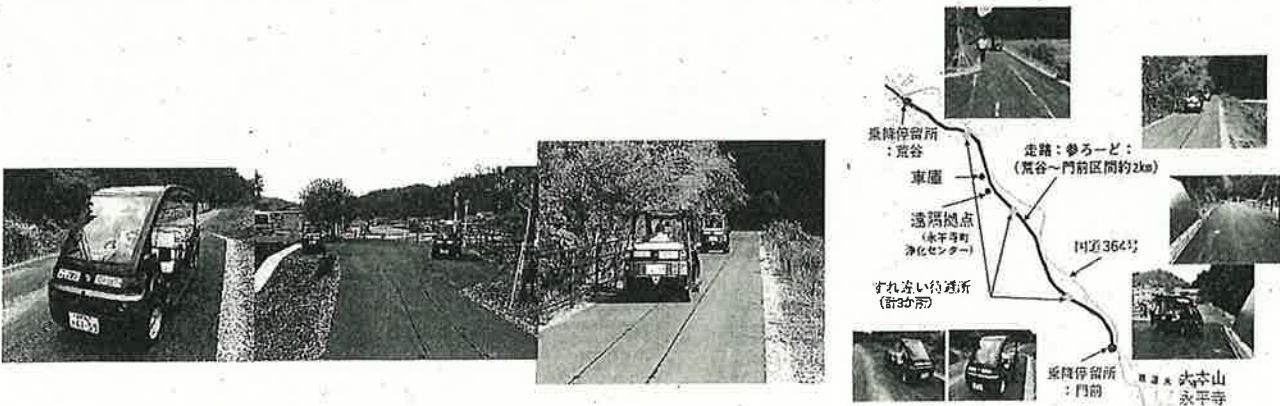
④【コミュニティバス】茨城県日立市
H30.10~



福井県永平寺町における実証実験(ラストマイル自動運転)概要

実験概要

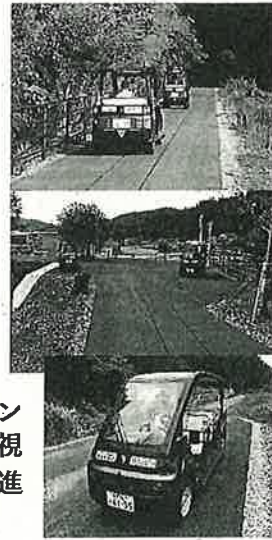
- 実施期間: 平成30年11月19日から
- 実施場所: 福井県永平寺町の京福電気鉄道永平寺線の廃線跡地の一部路線(永平寺参ロード 自転車歩行者専用道の南側一部区間(約2km)の往復)
- 実施者: 産業技術総合研究所、ヤマハ発動機(株)、(株)日立製作所、慶應義塾大学SFC研究所、豊田通商(株) 等
- 実施内容:
 - ・ 遠隔ドライバー1名による2台の車両の遠隔型自動運転の技術検証
 - ・ 自動運転電動カートによる移動サービスの実現に向けた遠隔監視:操作、管制技術の検証 等



図は国立研究開発法人 産業技術総合研究所プレス資料より引用



1 : 2
(遠隔ドライバー
1名が2台の車両
を運用)



遠隔監視・操作装置の配置例
(右：遠隔操作モニター)

- 遠隔ドライバー：1名が遠隔監視・操作装置、メインコントローラ前に着座し、常時2台の状況を遠隔監視
- 遠隔ドライバーは、通常、停留所での乗降確認と発進確認のボタン操作のみ

今回の実証実験による評価を通じて端末交通システムの社会実装が加速され、ドライバー不足対策やコスト削減、需要への柔軟な対応、安全性のさらなる向上など、地域の活性化に資する安心、安全な交通手段の確保や沿道施設の利用促進などが期待されます。

※メディア向け説明会は、11月19日11時から志比浄化センターにて開催予定です。

詳細については、別紙に記載します。

■ 本件問い合わせ先 ■

国立研究開発法人 産業技術総合研究所

企画本部報道室

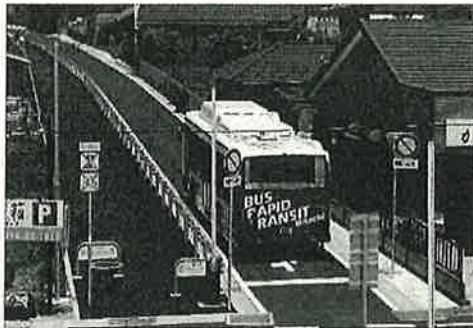
電話：029-862-6216 FAX：029-862-6212

E-mail: press-ml@aist.go.jp

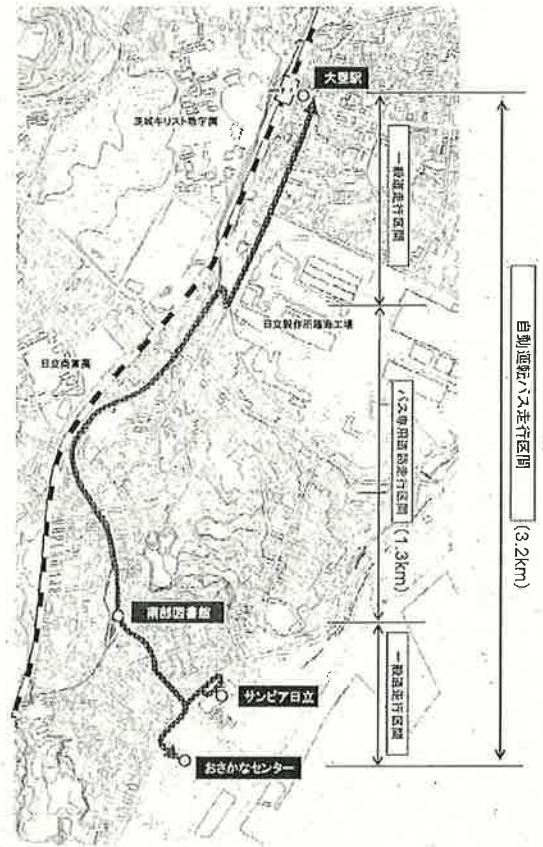
茨城県日立市における実証実験(ラストマイル自動運転) ①実験概要 国土交通省

実験概要

- 実施期間: 平成30年10月19日から10月28日まで
- 実施場所: 茨城県日立市の「ひたちBRT」の一部路線おおみか(JR大甕駅～おさかなセンター間(3.2km)の往復で、途中の乗降は行わない。一部手動区間あり)
- 実施者: 産業技術総合研究所、SBドライブ(株)、先進モビリティ(株)、(株)みちのりホールディング、日立電鉄交通サービス(株)、(株)日本総合研究所、AN計画工房 等
- 実施内容:
 - ・利用者(地域住民等)を乗せて走行し、遠隔運行管理システムによる運行状態把握と車両内外の安全性確保
 - ・信号機や路側センサと自動運転バスの連携による安全で効率の良い運行
 - ・自動運転バスへの乗降を考慮した新しい決済システムの実証 等



自動運転バス走行区間図



茨城県日立市における実証実験(ラストマイル自動運転) ②実験車両 国土交通省

実験車両

○日野自動車製ポンチョ (先進モビリティが改造)



(自動運転機能)

- ・GPS及び磁気マーカにより自動で走行ルート維持(ドライバー乗車のレベル4相当)
- ・走行速度は40km/h以内(現行のBRTの運行に準ずる)
- ・障害物を認識し、自動ブレーキ制御

(車両仕様)

- ・全長 6.99m、全幅 2.08m
- ・定員28名(実証時は着座のみで8名)
- ・低床ノンステップ