

R5 自動運転バス実証事業について（概要）



1. 事業背景・目的

- 全国的に少子高齢化、人口減少が進む中、ドライバーの高齢化や人手不足が深刻化し、地域公共交通の維持が難しい状況が出てきている。
- そのような中、政府では、多様な無人自動運転サービス（レベル4 相当）の実現に向けて2025年度までに50箇所、2027年度までに100箇所以上での実施を目標としている。
- 本県では、上記課題も踏まえた次世代モビリティ技術の研究を進める中で、レベル4相当の運行を目指した自動運転の技術立証・社会受容性向上を目的とした実証実験を実施する。

2. 運行期間

	期間・日数
運行準備	2024年1月 9日（火）～ 2月 9日（金）（土日祝日を除く）
技術実証運行	2024年2月13日（火）～ 3月 1日（金）（土日祝日を除く）
試乗会	県民向け：2024年 1月27日（土）・28日（日） 関係者向け：2024年 1月29日（月）

3. 運行ルート



- ＜ルートの狙い＞
- 県内で最も利用者の多い甲府駅から、比較的交通量の多い市街地ルートにおいて、自動運転の車両技術等に関する検証を主に実施する。
 - また、自動運転車両が走行している様子を多くの人に見てもらうことにより、自動運転車両による社会実験の周知と、社会受容性の向上を図る。

4. 車両諸元

- 車両名：日野 ポンチョ
 自動運転レベル：レベル2
 車両定員：定員28名（着座10名 運転手含む）
 最高速度：車両機能上限 80km/h
 実証実験時上限 50km/h
 センシングデバイス：物体検知カメラ2台（信号検知兼用）
 LiDAR3台
 その他装備：ミリ波レーダ1台



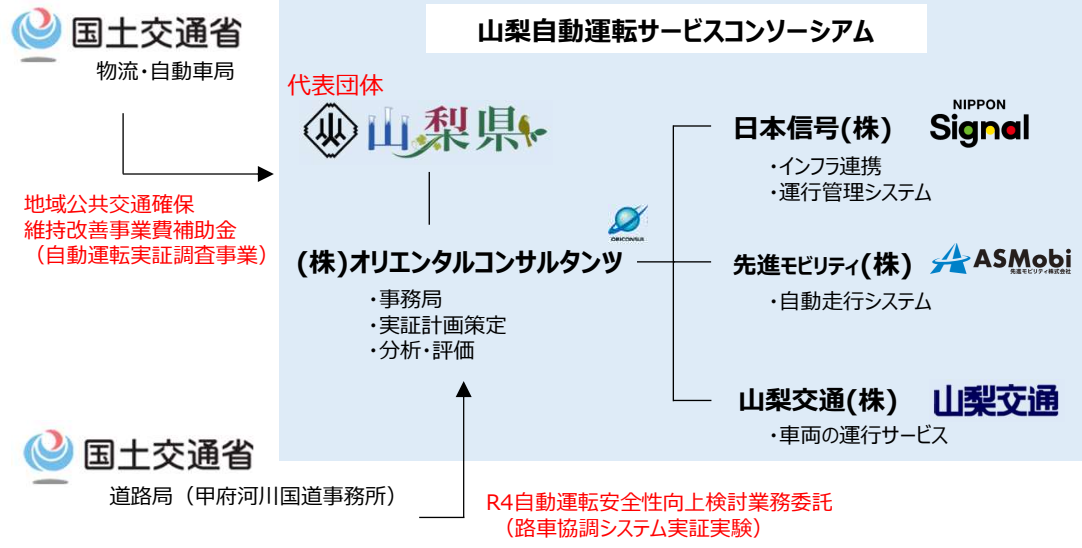
5. 技術面での取り組み（路車協調）

項目	内容
①本線合流支援 	検出：路側センサで、本線を走行する車両等を検出
	通知：側道の自動運転車両に対して、本線を走行する車両等の物標情報を通知
②信号交差点の右折支援 	判断と動作：側道から合流する自動運転車両は、合流手前で停止
	結果：本線を走行する車両の間隔があるときに自動運転車両が出発できること
	検出：路側センサで、自車の進行する道路と交差する側の移動体を検出
	通知：進行方路の交差点で自動運転車両に対して、交差道路の対向移動体の移動体物標情報通知
	判断と動作：自動運転車両は、上記通知情報により交差点右折を判断
	結果：自動運転車両は、交差点通過可能なタイミングで発進（右折）を行う

6. 社会受容性向上の取り組み

実施項目	実施内容
一般試乗	社会受容性向上のため、県民等への試乗会を開催
チラシ配布	自動運転バス走行の周知のため、チラシを配布
ラッピングバス	実証実験の実施について道路交通にアピールする
事業パンフレットの配布	自動運転バスについて理解を深めてもらうため、本実証事業に関するパンフレットを作成

7. 実施体制



8-1.技術実証運行ルート（詳細）

- 「技術実証運行ルート」は、路車協調システムの技術的な検証を行うことを目的としたルート。

走行区間	甲府駅～ゆめソーラー館やまなし
走行距離	12.5km
所要時間	片道 約60分



8-2.一般試乗運行ルート（詳細）

- 「一般試乗運行ルート」は、一般住民の皆様を試乗していただき、自動運転に対する社会受容性の向上を目的としたルート。

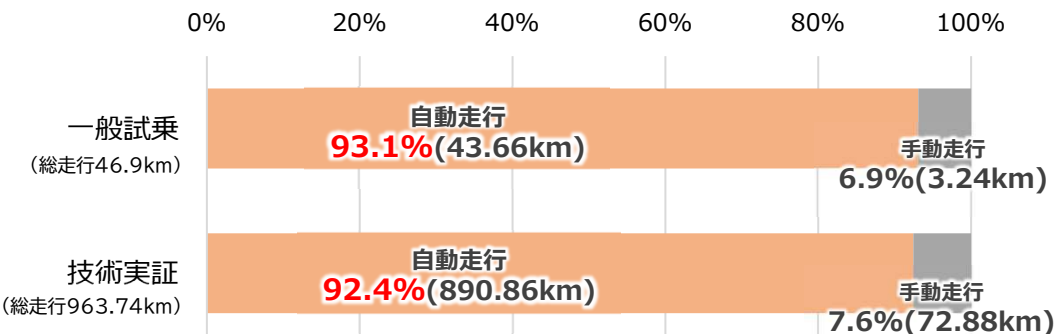
走行区間	甲府駅～甲府市役所周辺
走行距離	1.2km
所要時間	1周 約15分



9-1. 技術面の検証結果

● 自動運転走行率の結果

一般試乗運行ルートでは、93.1%が自動走行した。
また、技術実証では、最大で自足50km/hを出しながらも、92.4%が自動走行した。



● 路車協調の設置状況

自動運転車両のみでは捉える事が困難な車両の動き等を、自動運転車両に伝える役割を果たした。



9-2. 社会受容性面の検証結果・取り組み概要

● 一般試乗会の様子

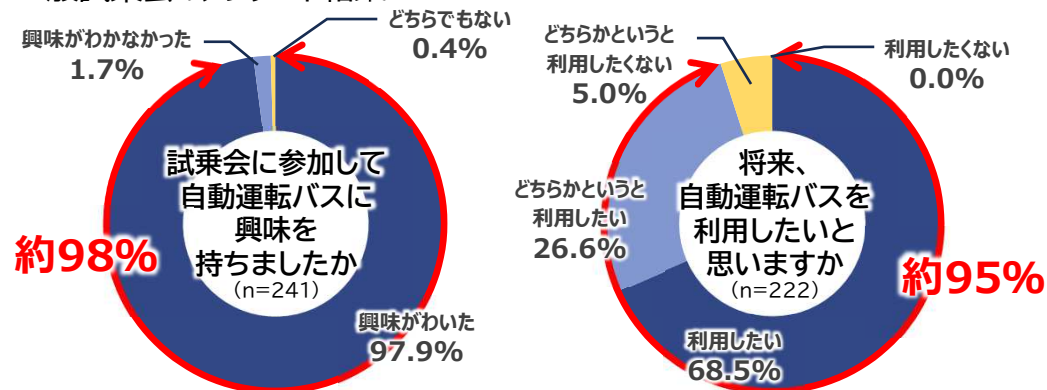


▲一般試乗会 (2024年1月28日)



▲パネル展 (2024年1月27日)

● 一般試乗会のアンケート結果



▲アンケート結果 (2024年1月27日~29日合計)

● その他の取り組み (広報活動)



▲事業パンフレット



▲募集チラシ



▲ネットニュース (TBS NEWS DIG)