



国土交通省近畿地方整備局

Kinki Regional Development Bureau

Ministry of Land, Infrastructure, Transport and Tourism

近畿地方整備局	配布日時	平成29年11月2日 14:00
資料配布	(国土交通本省 同時発表)	

件名	中山間地域における道の駅等を拠点とした自動運転サービス 道の駅「奥永源寺溪流の里」において実証実験をスタート ～「マイクロバス」タイプの車両が、全国初のレベル4公道走行へ～
----	--

概要	<p><b>近畿地方で初の実証実験を、道の駅「奥永源寺溪流の里」 (滋賀県東近江市)において11月11(土)から開始します。</b></p> <p>国土交通省では、高齢化が進行する中山間地域における人流・物流の確保のため、「道の駅」等を拠点とした自動運転サービスの2020年までの社会実装を目指し、全国13箇所で、順次、実証実験を行うこととしております。</p> <p>今般、近畿地方では初めての実証実験を、11月11日(土)から11月17日(金)までの間、道の駅「奥永源寺溪流の里」(滋賀県東近江市)において実施します。</p> <p>今回の実験では、先進モビリティ(株)が開発した「マイクロバス」タイプの車両を用い、本タイプの車両としては、全国初の公道での自動運転レベル4による走行を行います(専用空間において、運転手不在でシステムが全ての運転タスクを実施)。</p> <p>実証実験の開始にあわせて、11月11日(土)に実験開始式を以下の通り行いますので、お知らせいたします。(概要は添付資料をご確認ください。)</p> <p>[実験開始式]</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>日時: 平成29年11月11日(土) 12時00分から</li> <li>会場: 道の駅「奥永源寺溪流の里」(滋賀県東近江市蓼畑町510番地)</li> <li>主催: 道の駅「奥永源寺溪流の里」を拠点とした 自動運転サービス地域実験協議会</li> <li>概要: 挨拶、実験概要説明、実験車両説明、テープカット、実験車両試乗 等</li> </ol> <p>※報道機関の方で取材、実験車両への試乗をご希望の方は、11月9日(木)15時までに、以下まで取材 FAX 申込書をお送りください。 近畿地方整備局滋賀国道事務所(FAX:077-522-6824 自動運転実証実験担当 宛)</p> <p>※本実験は、内閣府戦略イノベーション創造プログラム(SIP)のプロジェクトの1つとして実施するものです。</p>
----	--

取扱い	—
-----	---

配布場所	近畿建設記者クラブ、大手前記者クラブ、滋賀県政記者クラブ、東近江市記者クラブ
------	--

問合せ先	<p>■実験開始式及び取材申込について 国土交通省近畿地方整備局 滋賀国道事務所 副所長 峯川 繁 総括保全対策官 平井 義博 電話: 077-523-1764 (直通)</p> <p>■その他全般について 国土交通省近畿地方整備局 道路部交通対策課 課長 中尾 勝 道路構造保全官 石橋 博孝 電話: 06-6945-9107 (直通)</p>
------	---

## 道の駅「奥永源寺溪流の里」自動運転サービス実験開始式概要

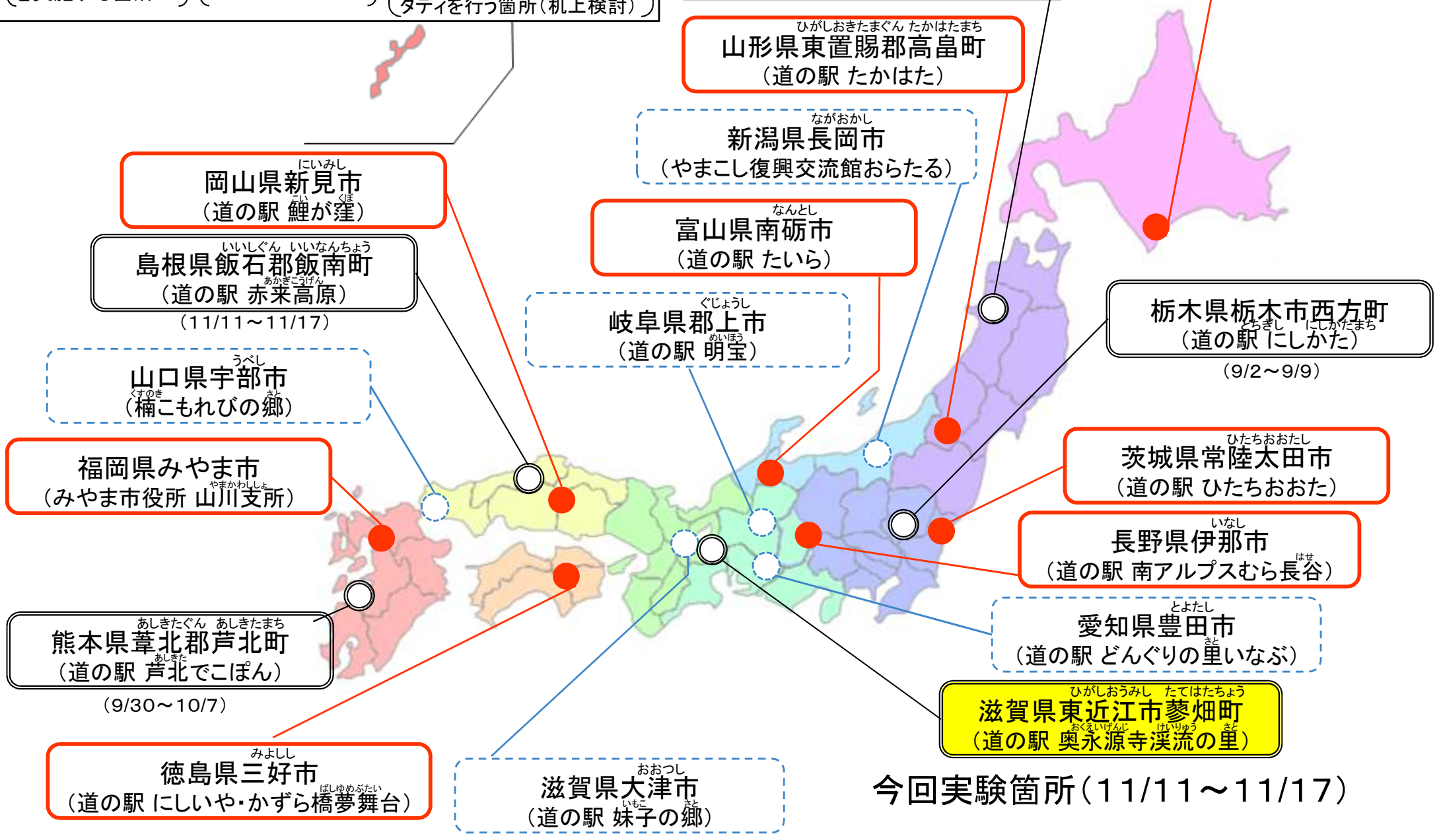
- 1 日時：平成29年11月11日（土） 12：00～13：00  
受付開始 11：30
- 2 場所：道の駅「奥永源寺溪流の里」（滋賀県東近江市蓼畑町510番地）
- 3 主催：道の駅「奥永源寺溪流の里」を拠点とした自動運転サービス地域実験協議会  
(協議会メンバー：学識経験者、滋賀県、東近江市、滋賀県警察、「道の駅」駅長、蓼畑町自治会長、政所町自治会長、  
(一社)滋賀県バス協会、(一社)滋賀県タクシー協会、(一社)滋賀県トラック協会、先進モビリティ(株)、  
国土交通省近畿地方整備局、国土交通省近畿運輸局、国土技術政策総合研究所)
- 4 式典
  - (1) 開式
  - (2) 主催者 挨拶
  - (3) 来賓挨拶
  - (4) 来賓紹介
  - (5) 実験概要説明
  - (6) 記念撮影、テープカット
  - (7) 実験車両説明
    - ①実験車両説明
    - ②実験車試乗

### ■会場位置図



# 平成29年度 実証実験箇所 位置図

○: 地域指定型  
: 公募型  
○: FS箇所  
(主に技術的な検証を実施する箇所)  
(主にビジネスモデルを検討する箇所)  
(ビジネスモデルの更なる具体化に向けてフィージビリティスタディを行う箇所(机上検討))



今回実験箇所(11/11~11/17)



## バスタイプ

### ①株式会社ディー・エヌ・エー



「レベル4」(専用空間)

「車両自律型」技術

(GPS、IMUにより自車位置を特定し、規定のルートを行  
(点群データを事前取得))

定員: 6人(着席)  
(立席含め10名程度)  
速度: 10km/h程度  
(最大:40km/h)

### ②先進モビリティ株式会社 **[今回使用]**



「レベル4」(専用空間) +  
「レベル2」(混在交通(公道))

「路車連携型」技術

(GPSと磁気マーカ及びジャイロ  
センサにより自車位置を特定  
して、既定のルートを行)

定員: 20人  
速度<sup>※</sup>: 35 km/h 程度  
(最大40 km/h)

GPS : Global Positioning System, 全地球測位システム  
IMU : Inertial Measurement Unit, 慣性計測装置

## 乗用車タイプ

### ③ヤマハ発動機株式会社



「レベル4」(専用空間) +  
「レベル2」(混在交通(公道))

「路車連携型」技術

(埋設された電磁誘導線からの  
磁力を感知して、既定ルートを  
走行)

定員: 7人  
速度: 自動時 ~12km/h 程度  
手動時 20 km/h未滿

### ④アイサンテクノロジー株式会社



「レベル4」(専用空間) +  
「レベル2」(混在交通(公道))

「車両自律型」技術

(事前に作製した高精度3次元  
地図を用い、LiDAR(光を用い  
たレーダー)で周囲を検知し  
ながら規定ルートを走行)

定員: 4人  
速度<sup>※</sup>: 40km/h 程度  
(最大50 km/h)

※速度は走行する道路に応じた制限速度に適応





**運転手が監視しながら自動走行**  
(自動運転レベル2)

- ハンドル・アクセルは自動(緊急時は介入)
- 一般車・歩行者との混在区間を走行

[4.6km]

**運転手不在で自動走行**  
(自動運転レベル4)

- 緊急対応用に係員が助手席に乗車
- 専用空間を走行

[0.2km]



地図: 地理院地図(電子国土Web)

【実験車両】	【GPS不感地帯の構造】	【実験スケジュール】
 <ul style="list-style-type: none"> <li>○先進モビリティ (20人乗り)</li> <li>○走行速度: 35km/h程度</li> </ul>	 <p>磁気マーカー</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○GPS不感地帯においては、2m間隔で磁気マーカー埋設</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○11/11(土)                             <ul style="list-style-type: none"> <li>-12:00~: 実験開始式</li> </ul> </li> <li>○11/13(月)、15(水)~17(金)                             <ul style="list-style-type: none"> <li>-8:30~17:30: 5便又は7便</li> </ul> </li> </ul> <p>※11/14(火)は運転手不在の走行実験のみ(乗客なし)</p> <p>※200名目標に地元モニター募集</p>

【使用車両】： **先進モビリティ バスタイプ** [混在区間 + 専用区間] ※専用区間は運転手不在(ただし緊急対応用に係員は乗車)

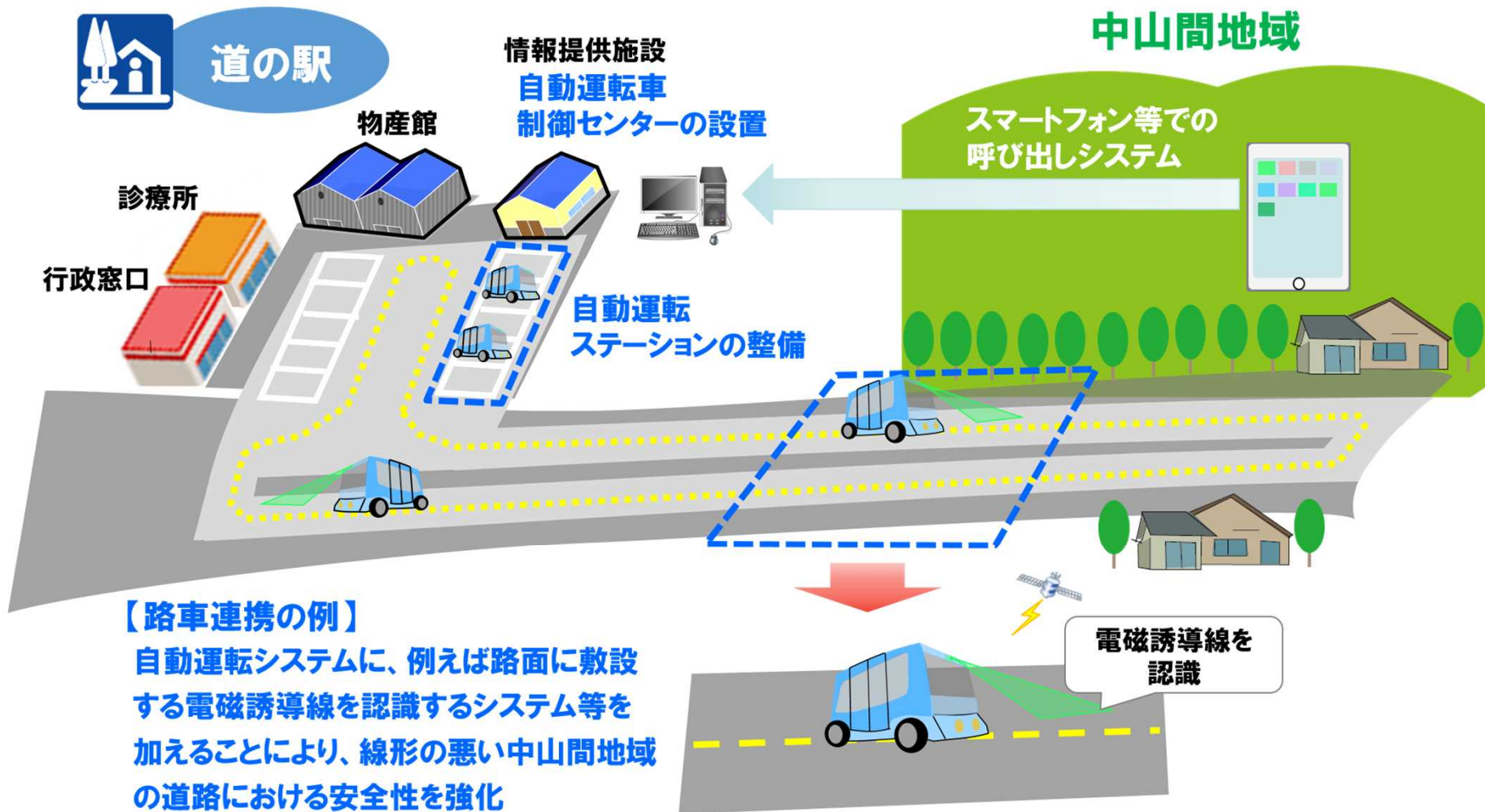
- あらかじめプログラムされたルート<sup>ライダー</sup>を、GPSや路面に埋設した磁気マーカ(GPS不感地帯のみ)により自車の位置を特定し、LIDAR(光を用いたレーダー)により障害物を検知しながら走行。
- プログラムされたルートから外れた場合、又は障害物を検知した場合は走行停止(障害物等の回避は不可)。



項目	実験において検証する項目	
①道路・交通	<ul style="list-style-type: none"> <li>○相互に円滑な通行のための道路構造の要件                             <ul style="list-style-type: none"> <li>・後続車の追い越しを考慮した幅員</li> <li>・待避所、停留所の設置</li> <li>・歩行者・自転車との分離方法</li> </ul> </li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○自動運転に必要となる道路の管理水準                             <ul style="list-style-type: none"> <li>・植栽の繁茂</li> <li>・狭小幅員</li> <li>・路肩駐停車車両</li> </ul> </li> </ul>
②地域環境	○磁気マーカによる自己位置特定の精度	
③コスト	○磁気マーカの整備、維持管理コスト等	○車両の維持管理コスト
④社会受容性	○自動運転技術への信頼性、乗り心地	
⑤地域への効果	<ul style="list-style-type: none"> <li>○集落⇄道の駅への配送実験                             <ul style="list-style-type: none"> <li>・集荷場から道の駅への農作物の配送、道の駅への生產品や弁当の配送実験</li> </ul> </li> <li>○高齢者等の外出を促す実験                             <ul style="list-style-type: none"> <li>・市役所支所への行政手続きや診療所への通院</li> <li>・道の駅での催し物開催により外出を喚起</li> </ul> </li> </ul>	



●高齢化が進行する中山間地域において、人流・物流を確保するため、「道の駅」等を拠点とした自動運転サービスを路車連携で社会実験・実装する。



物流の確保  
(宅配便・農産物の集出荷等)

貨客混載

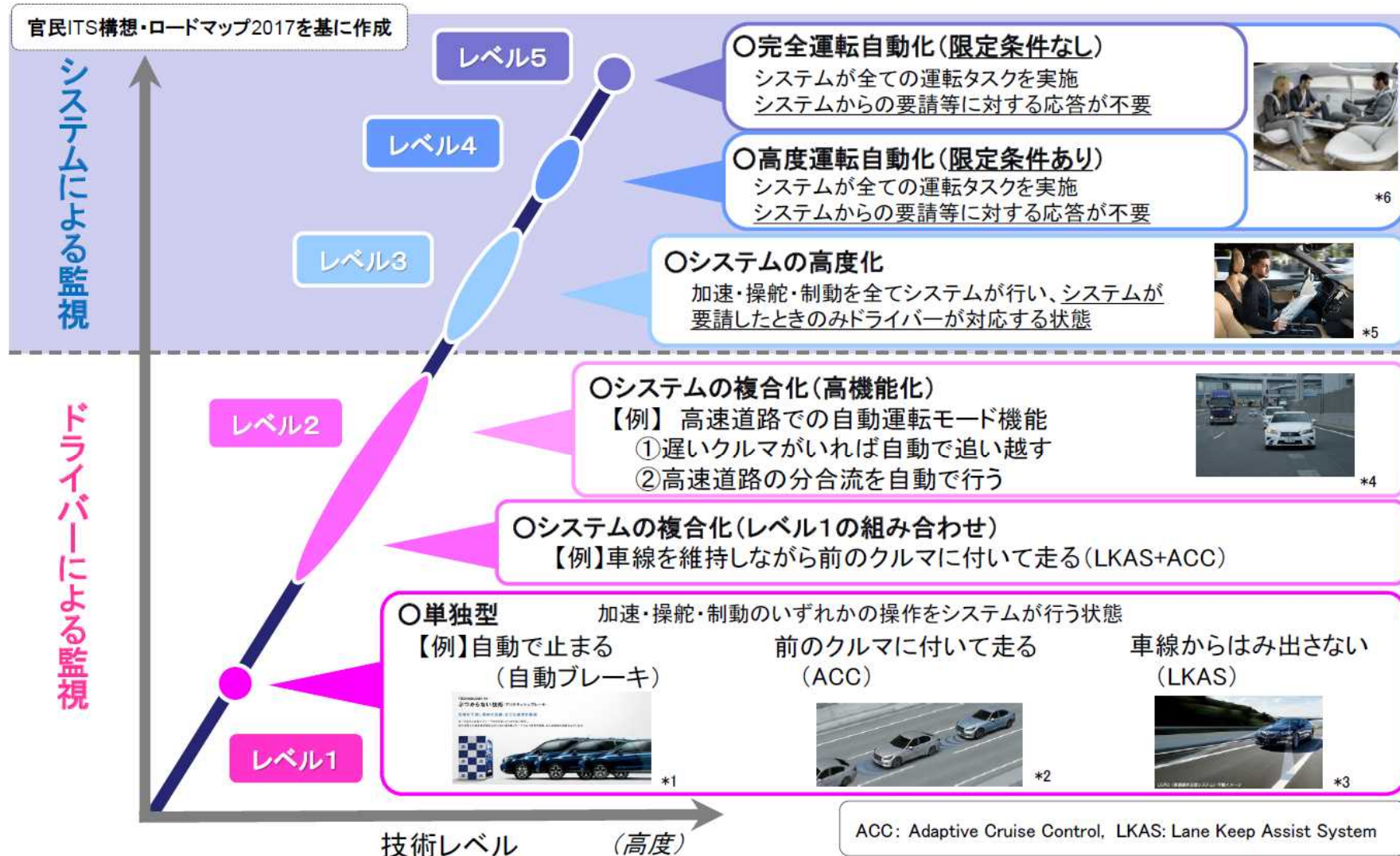
生活の足の確保  
(買物・病院、公共サービス等)

地域の活性化  
(観光・働く場の創造等)

全国13箇所で順次実験開始(9/2~)

自動運転は、システムによる監視とドライバーによる監視の分解(縦軸)と技術レベル(横軸)から、5段階のレベルを設定

## 自動運転のレベル



\*1 (株)SUBARUホームページ \*2 日産自動車(株)ホームページ \*3 本田技研工業(株)ホームページ  
\*4 トヨタ自動車(株)ホームページ \*5 Volvo Car Corp.ホームページ \*6 CNET JAPANホームページ



## 取材 FAX申込書

取材をして頂ける報道関係者は、本紙で事前登録をお願い致します。また、以下の事項に十分留意していただき、行事の円滑な遂行にご協力くださいますようお願い申し上げます。

- ◆11月9日(木)15時までに必ず本紙で事前登録をお願い致します。
- ◆当日、記者及びカメラマンの方は、自社の腕章を着用して頂きますようお願い致します。
- ◆雨天等により実験車両の試乗走行を行わない場合があります。

近畿地方整備局 滋賀国道事務所 自動運転実証実験担当 宛

FAX番号:077-522-6824

平成29年11月9日(木) 15時締切

貴社名	
ご参加人数	人 (うち試乗希望 人)
ご担当者氏名	氏 名 所属部署名等
ご連絡先	郵便番号 — 住 所 電話番号 ( ) FAX番号 ( ) E-mail @
車両台数	
車両ナンバー	

※送付状は不要ですので、必要事項を記入のうえ本紙のみをFAXしてください。