

# 令和7年度事業について

地域公共交通確保維持改善事業費補助金（自動運転社会実装推進事業）

令和7年3月21日

大阪府四條畷市

# L4許認可取得及び社会実装に向けた課題と対応方針

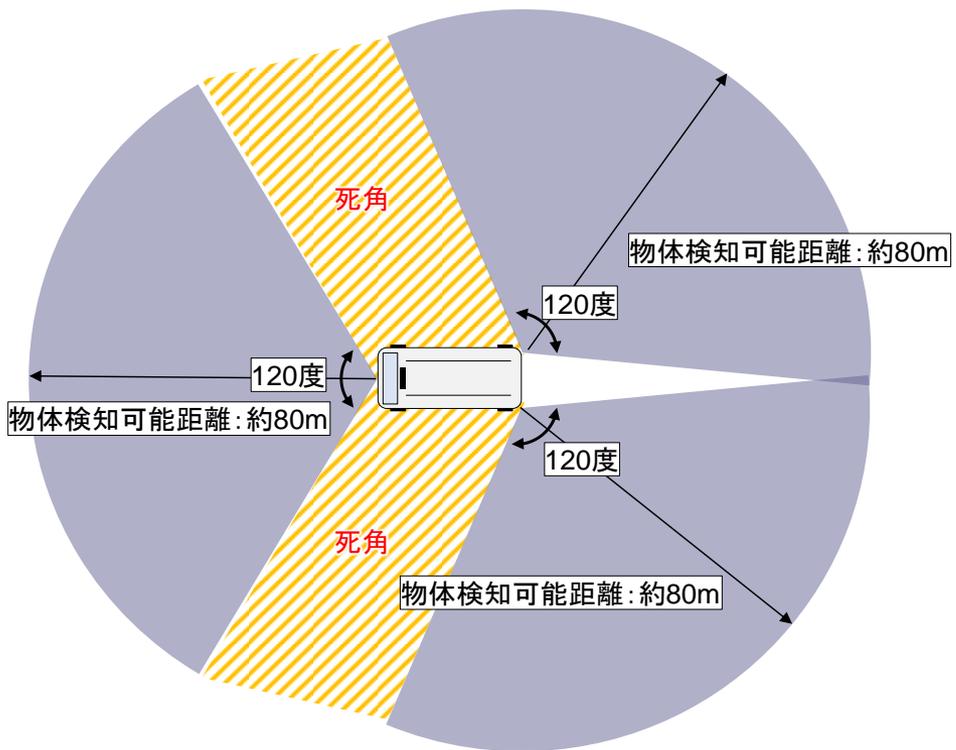
- L4許認可取得及び社会実装に向けて、下表に示す課題に対応していくことが必要
- 令和6年度は遠隔監視システムや路車協調システムの試行を通して、L4に対応した技術開発やインフラ支援に対して一定の成果を得た。
- 令和7年度は引き続き、各課題に対して取り組む予定である。

	課題	対応方針	令和6年度実績	令和7年度予定	対応目処
1	レベル4自動運転に対応した技術開発	車載センサの死角方向の解消、遠隔監視・制御システムの導入	・遠隔監視システムの試行	・車載センサの増設 ・遠隔制御の試行	2026年度
2	見通しの悪い交差点における対向車との交錯回避等道路インフラからの支援	車載センサに加え路側センサによる路車協調システムの活用、信号の現示情報を車両に提供する信号協調システムの活用	・路車協調システムの試行(3箇所)	・路車協調システムの試行(長期運用) ・信号協調システムの試行	2026年度
3	自動運転の走行継続や道路交通全体の安全性向上に資する走行空間の整備	路上駐車対策(走行位置の明示)、自動運転車の走行を周知する看板等の設置	—	・計画検討(道路管理者協議等)	2026年度
4	L4自動運転車両運行時における、事故発生時の法的責任の明確化	自動運転車両の開発者、所有者、特定自動運行主任者の法的責任を整理し、安全保障体制を構築	—	・事例収集(他地域へのヒアリング等)	2027年度
5	経営の自立化	L4自動運転に係る経費を整理し、収支状況に合わせて、利用料収入以外の収入確保や財源確保の方策を検討	—	・事例収集(他地域へのヒアリング等)	2027年度

# 車載センサの増設

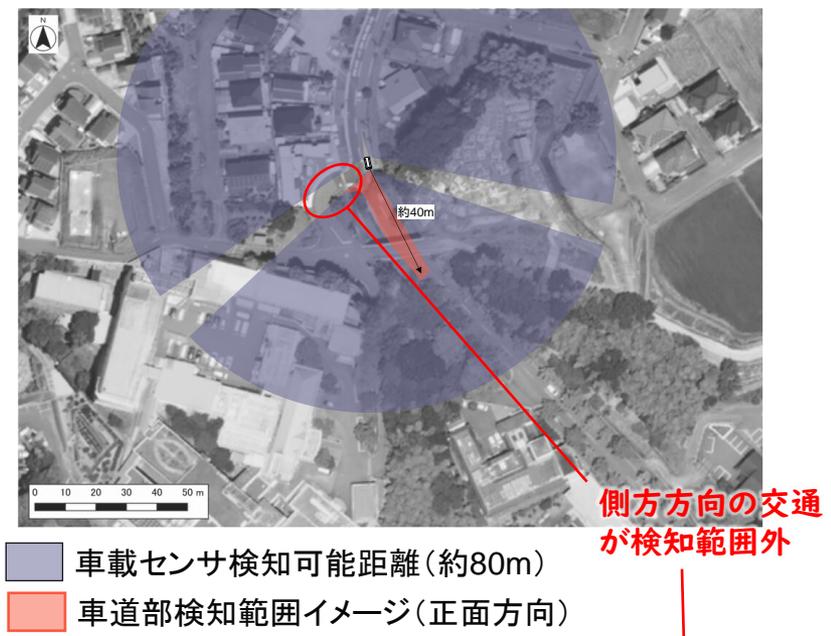
- 現状の車載センサの配置では主に側方が検知範囲外（死角）となっている。
- 側方を検知するための車載センサを増設することにより、現状運転手判断（出発ボタン押下）により通過している右左折箇所等の自動制御による運用を図る。
- なお、車載センサだけでは自動制御が困難な箇所は引き続きインフラ協調を検討する。

▶車載センサ検知範囲（現状）



※模式図のため縮尺は実際とは異なる。

▶交差点右折箇所の検知範囲

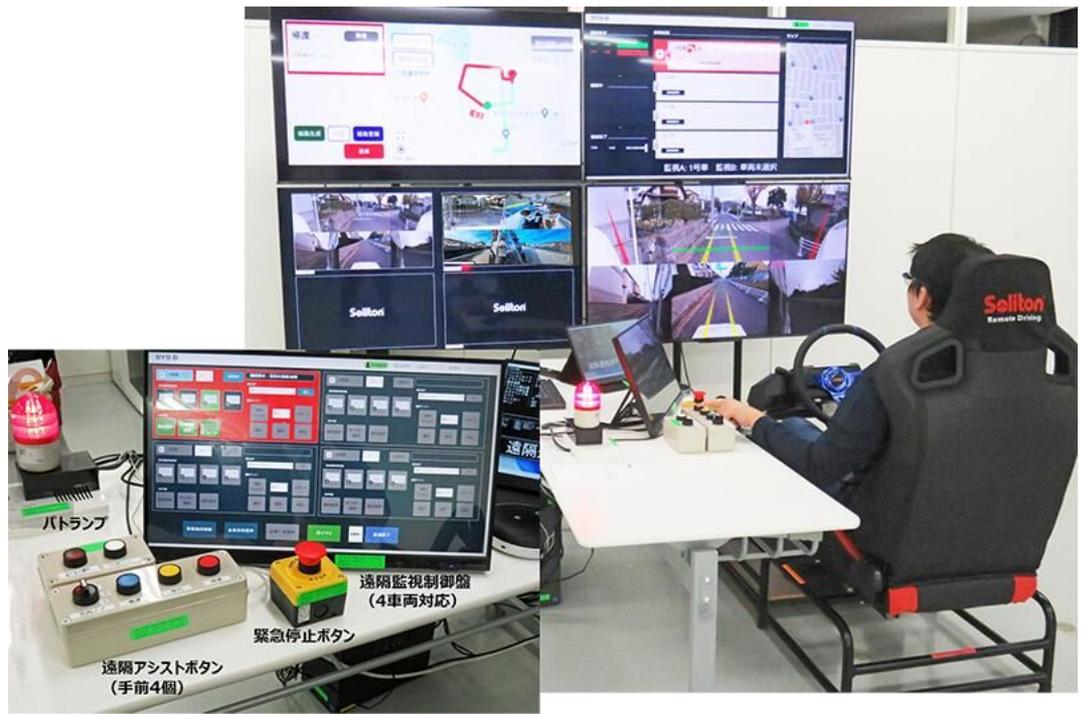
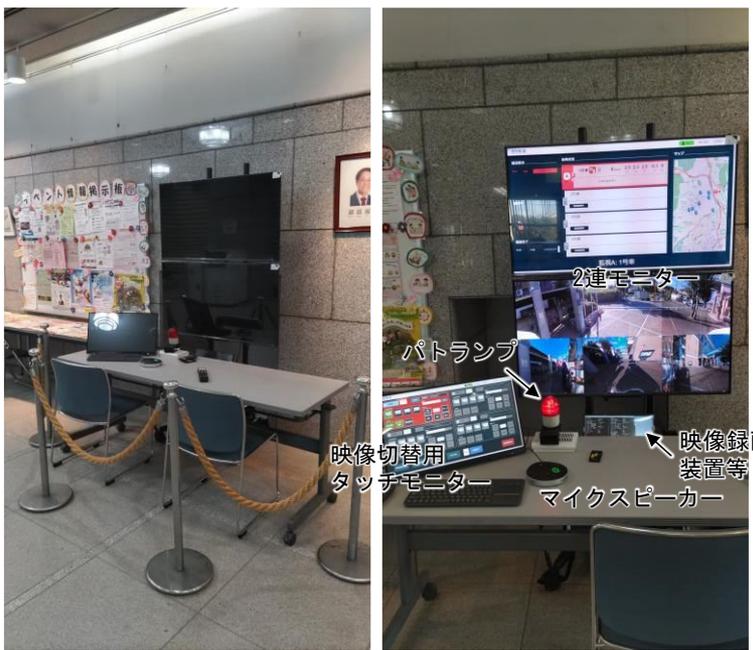


# 遠隔制御の試行

- 令和6年度の実証実験では遠隔監視システムを試行し、遠隔から車内外の状況を把握することができ、通信環境に問題ないことを確認した。
- 令和7年度は遠隔制御や信号交差点の通過を遠隔監視員が補助する「遠隔アシスト」を試行する予定である。

▶遠隔監視システム  
(令和6年度実証実験で試行)

▶遠隔制御 (コックピット型の装置等を増設)



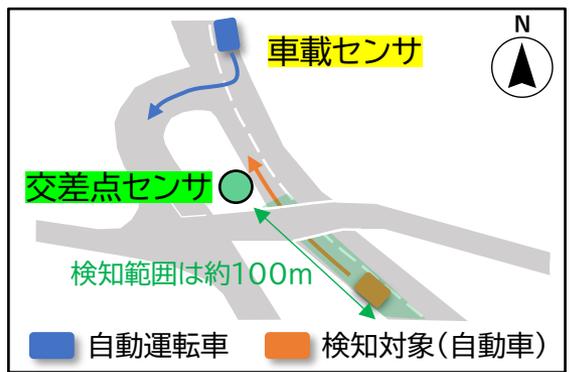
出典: ソリトンシステムズ: ソリトンと名古屋大学、自動運転を遠隔から簡易な操作で走行支援できる遠隔型自動運転「遠隔アシスト」を開発。  
<https://www.soliton.co.jp/news/2024/006246.html>

# 路車協調システムの試行(長期運用)

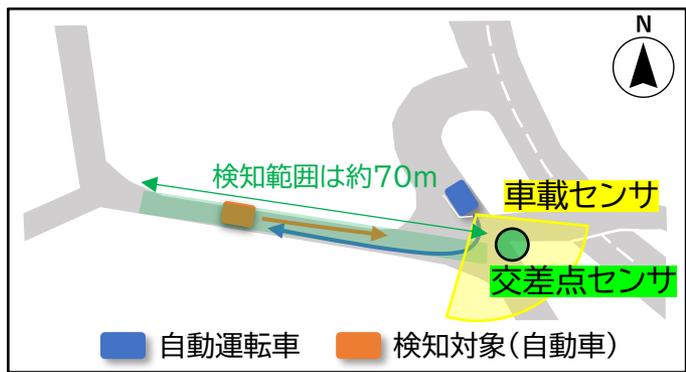
- 令和6年度の実証実験では、ルート上の3箇所において路車協調システムを試行した。
- いずれの箇所も自動運転車の安全かつ円滑な走行に寄与することを確認した。
- 令和7年度は、今年度抽出した課題を踏まえ、路車協調システムの改善に加えて、長期間設置した際の不具合、対応策等を把握する予定である。 **令和7年2月26日採択**

## ▶ 令和6年度実施箇所

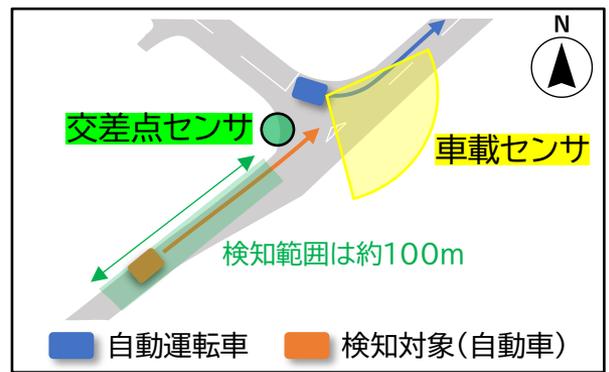
(箇所1：田原台3丁目付近)



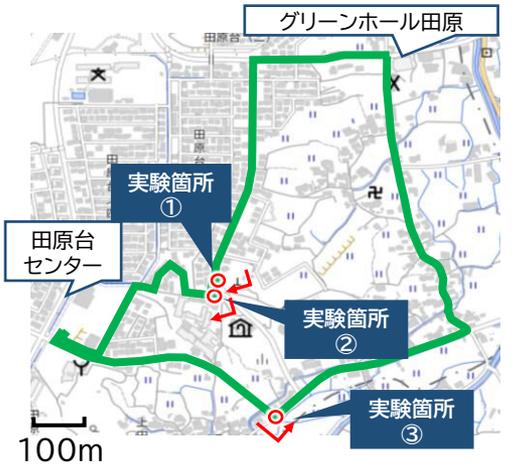
(箇所2：田原台3丁目付近)



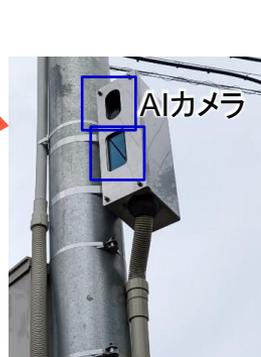
(箇所3：上田原付近)



## ■ 位置図



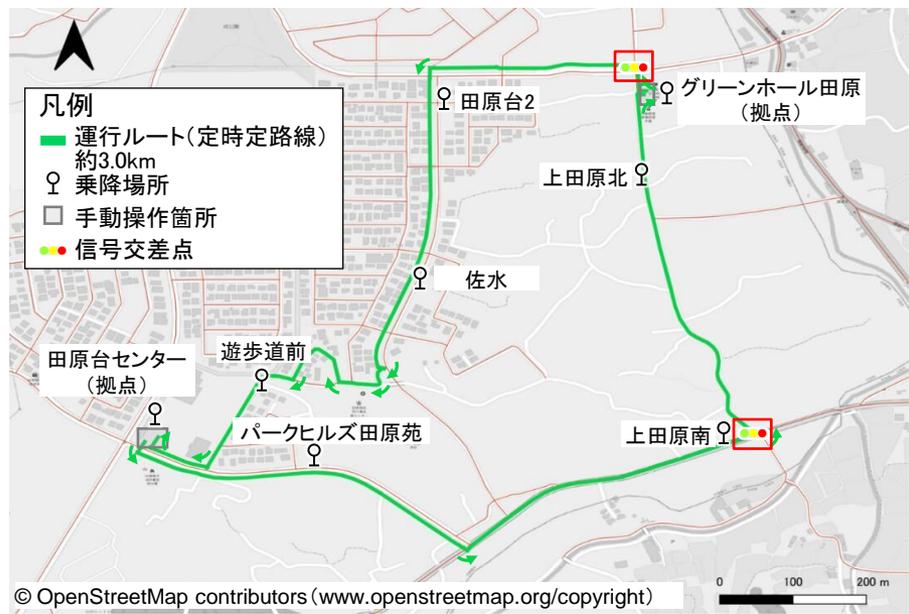
## ■ 設置機器 (左：固定式、右：可搬型)



# 信号協調システムの試行

- 現状の運用では信号交差点は運転手判断（出発ボタン押下）により通過している。
  - 信号情報を自動運転車に送信し、受け取った情報※をもとに信号交差点の通過判断をおこなう信号協調システムを試行する予定である。
- ※遠隔監視員が信号機の灯火を認識し自動運転車に指示する「遠隔アシスト」も実施予定

▶ 運行ルート上の信号交差点



▶ 信号協調システムのイメージ



遠隔監視センター



■ グリーンホール田原付近



■ 上田原南付近



出典: ソリトンシステムズ: ソリトンと名古屋大学、自動運転を遠隔から簡易な操作で走行支援できる遠隔型自動運転「遠隔アシスト」を開発、  
<https://www.soliton.co.jp/news/2024/006246.html>