

本市における自動運転の取り組み

システム主体

レベル5 完全自動運転

常にシステムがすべての運転操作を行う状態。



レベル4 特定条件下における完全自動運転(ドライバーフリー)

場所や天候、速度などの特定条件のもと、自動運転システムがすべての運転を行う状態。(作業継続が困難な場合もシステムが対応)



レベル3 特定条件下における自動運転(アイズフリー)

特定条件下で自動運転システムが運転操作を実施する状態。ただし、特定条件を外れるなど作業の継続が困難な場合は、システムの介入要求に対してドライバーが適切に対応することが必要。



レベル2 高度運転支援(ハンズフリー)

アクセル・ブレーキ操作及びハンドル操作の両方が、部分的に自動化された状態。



レベル1 運転支援(フットフリー)

アクセル・ブレーキ操作またはハンドル操作のどちらかが、部分的に自動化された状態。

本市が目指す自動運転

(これまでの取り組み)

R2 地域再生計画策定(2021.3)

公道走行実証(2022.10)

自家用有償旅客運送登録
(2024.5)

L2運行実装(2024.5)

L4に向けた技術検証

・路車協調システム

・遠隔アシスト・信号協調

・走行空間整備・車両改造等

R10
(予定)

レベル4自動運転サービス実装

ドライバー主体

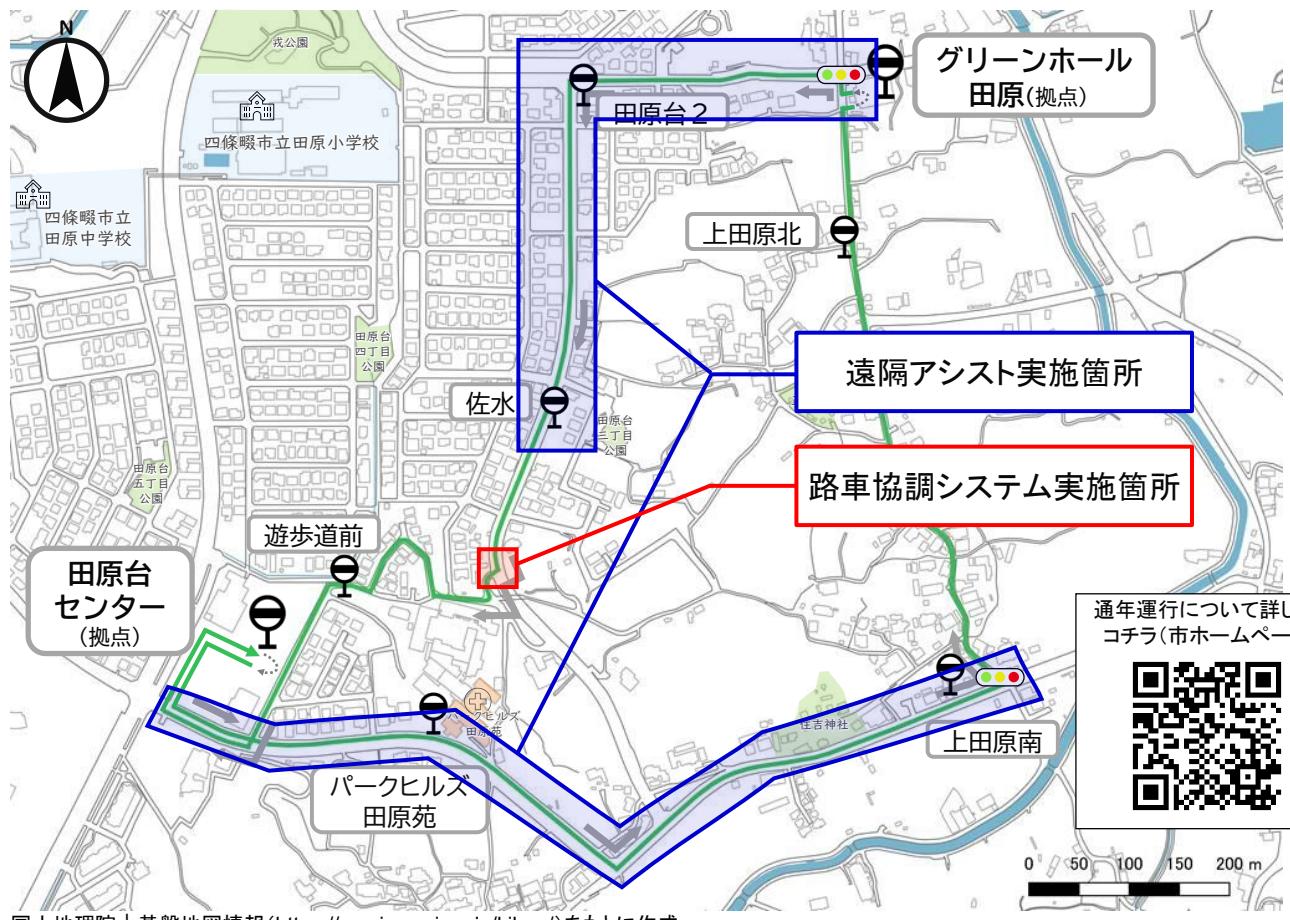
令和7年度の実験概要

遠隔アシスト

車内外の状況等を遠隔で監視し、自動運転車のボタン操作等の走行支援(遠隔アシスト)により自動運転車の走行を補完、支援

路車協調システム

車載センサでは把握できない死角等の状況を交差点センサ等により把握し、伝達することで、自動運転車の安全で円滑な走行を支援

国土地理院 基盤地図情報 (<https://service.gsi.go.jp/kibanc/>) をもとに作成実験日
(全11日)

- ・12/4(木)
- ・12/8(月)
- ・12/9(火)
- ・12/11(木)
- ・12/12(金)
- ・12/15(月)
- ・12/16(火)
- ・12/18(木)
- ・12/19(金)
- ・12/25(木)
- ・1/8(木)

※時間:10時~16時(12時台は休憩)

毎週水曜日と第3土曜日は、これまで同様通常運行します。

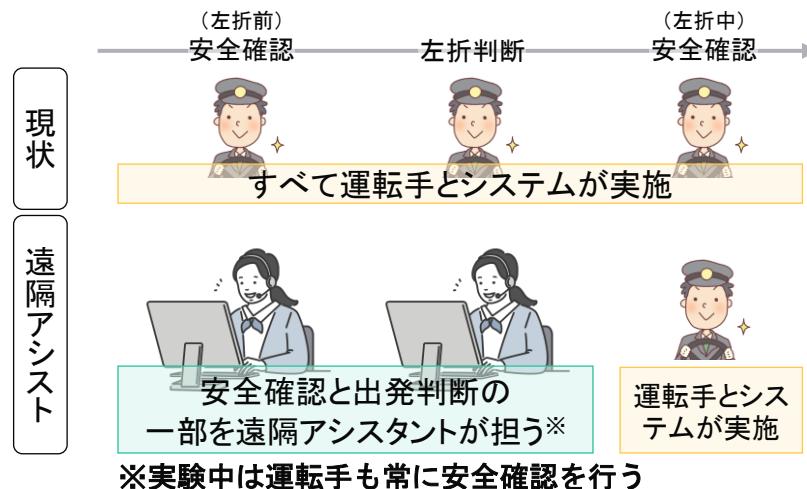
※左記の実験日はご乗車できません。

※11月から路車協調実験は実施しています。

実験① 遠隔アシスト

遠隔で人員が限定的に援助（アシスト）し、自動運転機能と組み合わせて運転の継続を図るシステム

交差点の左折の例



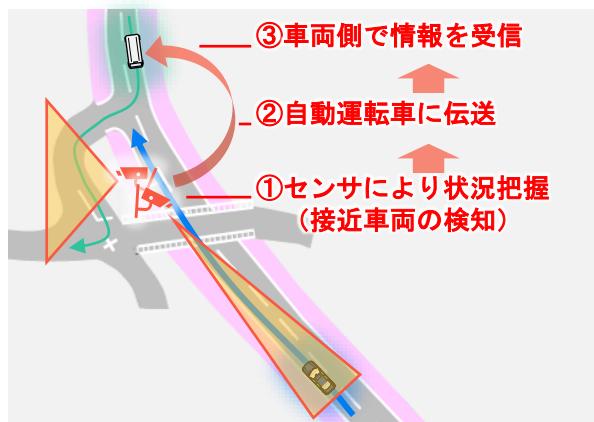
*遠隔アシストの検証箇所は実験区間内に複数箇所設置

遠隔監視センター



実験② 路車協調システム

見通しの悪い交差点を右折する際、車載センサでは捉えきれない対向車線や流出先の動向を路側センサで検知 (①) 自動運転車は路側センサで検知した情報をもとに、自動制御で通行 (②③)



自動運転車両の改造

今年度は、前方の左右2箇所にセンサを増設。センサを増設することによりさらなる安全性の向上を図る。



*路車協調システム（実験②）の実験期間は11月～翌年1月（予定）

*実験期間中およびその前後は、センサ機器を設置