Press Release
報道関係者各位

しじょうなわてし
四條畷市（大阪府）
SHIJONAWATE CITY

報道提供日　令和８年１１月２日（月）

自動運転レベル４の実現に向けた実証実験を実施
～信号認識と車両の自動制御について検証～

概要説明

四條畷市東部の田原地域では、買い物や交通など、地域課題の解消に向けて、地域の皆さんと一緒にさまざまな取組を進めています。その一環として、地域内移動（交通）の課題解消を目的に、令和２年度から自動運転車の導入に向けて取り組み、令和６年５月から「自動運転レベル２」での運行を開始しました。さらに、令和６年度から「自動運転レベル４」の運行実現に向けた実証実験を進めています。

令和８年度は、信号認識システム及び自動制御システムの実証実験を実施し、信号交差点における走行判断や横断歩道等での車両制御について検証するとともに、レベル４の実現に向けた課題を抽出します。

※運転自動化のレベルについては別紙参照

１．実証実験の概要

実験①信号認識システム実証実験

AI カメラで判定した灯色情報を自動運転システムに提供し、信号交差点における走行判断（発進・通過・停止）を支援するシステムを検証。

実験②自動制御システム実証実験

横断歩道や交差点等における車両の自動制御化（車両システムの改良）を実施し、安全性・円滑性を検証。

実験日

令和８年１１月１２日（木）・１７日（火）・１９日（木）・２４日（火）

※１１月～１２月の平日（水曜日を除く）にも、必要に応じて追加実験を実施

時間

１０時～１６時(１２時台は休止)

運行ルート

グリーンホール田原（拠点）～遊歩道前（停留所）付近

運行便数

１０便程度/日

運行体制

運行主体：四條畷市

運転手：株式会社建設技術研究所又はたわらコネクトカート（地域ボランティア）

保安員/現場責任者：株式会社建設技術研究所

自動運転システムの開発：株式会社エクセイド

乗車定員

７人（内２人は運転手と保安員）

２．自動運転レベル４とは

ドライバーなしで走行する状態で、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主体となって車を操縦し制御します。令和５年４月から、レベル４の自動運転システムを装備している車両の運行（特定自動運行）の許可制度が開始。高齢化や人口減少が進む地域において、ドライバーがいない状態でも車両を運行できるため、交通の利便性が向上し誰もが外出しやすい環境が整うことが期待されます。

自動運転レベル４の車両では、運転に必要なドライバーの能力（認知、予測・判断、操作）を、自動運転システムが替わって行います。カメラやレーダーなどのセンサーで周囲の状況を認知し、AI や電子制御装置などが次に起こることを予測、安全な運転方法を判断し、適切に操作を実行します。

３．自動運転の導入　田原地域におけるこれまでの歩み

内閣府の未来技術社会実装事業の採択を受け、未来技術の社会実装に向けた関係省庁の総合的な支援のもとで、自動運転技術を取り入れた実証実験を重ねてきました。

年月	主な出来事
令和２年　７月	内閣府が展開する未来技術社会実装事業の採択を受ける
１２月	田原地域における移動手段に関するアンケート調査実施
令和３年１０月	自動運転車の小学校校庭内デモ走行及び手動による低速電気自動車の公道走行
令和４年　３月	自動運転基本構想・実施計画（田原地域）策定
６月	地域住民主体に向けた運行ボランティアスタッフの募集開始
１０月	高精度３次元地図を活用した自動運転車及び低速電気自動車の走行実証実験
令和５年　８月	購入車両選定に向けた試乗体験
令和６年　３月	運行ボランティアチーム「たわらコネクトカート」（略称「TCC」）発足
５月	ボランティアチームを主体に自動運転レベル２運行開始
１０月	乗車人数 500 人達成
１１月	路車協調システム及び遠隔監視システム実証実験
令和７年１１月	路車協調システム及び遠隔アシストシステム実証実験
令和８年１０月	乗車人数 4,000 人達成

問い合わせ	電話 0743-78-0175〈代〉 田原支所　担当：溝口・塩見

別紙

参考：運転自動化のレベル

システム主体の操縦	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下、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する状態。 ただし、特定条件を外れるなど作動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。
ドライバー主体の操縦	レベル2	**高度な運転支援（ハンズフリー）** アクセル・ブレーキ操作およ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。