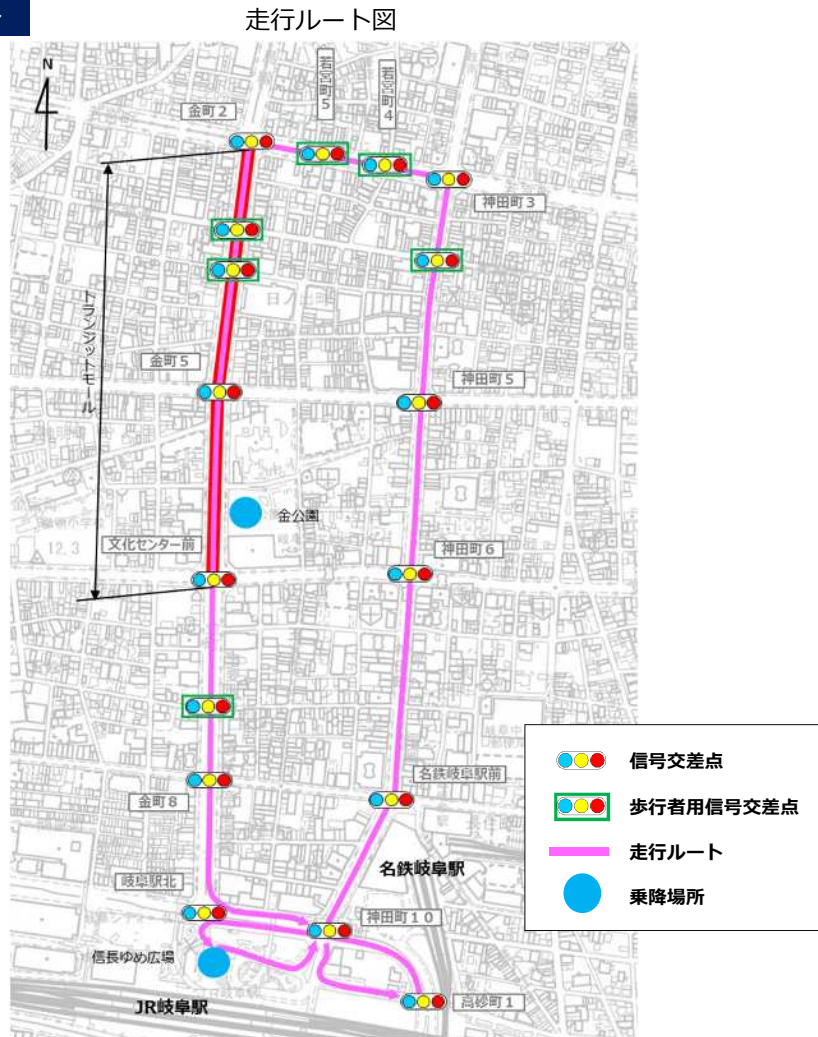


1 概要

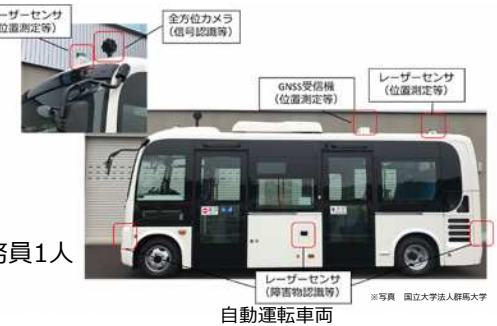
- 目的：一般交通の影響や路上駐車など、自動運転に際し生じる課題を検証するとともに、自動運転技術に対する市民の理解を深め、社会受容性を高めることを目的に、小型バス車両により、中心市街地を走行する自動運転実証実験を実施する。
- 期間：11月12日（木）～11月15日（日）4日間
- レベル：レベル2（運転手が搭乗し常に安全監視を行う）
- 乗降場所：岐阜駅（信長ゆめ広場） または 金公園
- 実験主体：岐阜市
（中心部循環バス自動運転実証実験業務委託 受注者（株）テイコク）
- 実験協力：国立大学法人 群馬大学、日本モビリティ（株）、岐阜乗合自動車（株）

2 走行ルート



3 実験車両

- 車種：日野 ポンチョ
- 寸法：702 cm×208 cm×337 cm
- 車両重量：5,890kg
- 車両総重量：7,870kg
- 乗車定員：36人
座席11人+立ち席24人+乗務員1人



- ・自動運転車両で当該ルートを走行し、周辺の構造物の形状などをレーザーセンサによって観測したものを記録し、車両測位に活用。
- ・LIDARやGNSSなど、複数のセンサやカメラにより自車の位置や信号を認識、周辺の障害物を検出。
- ・得られた情報を基に、コンピュータにより自車の状態を推定、速度維持や障害物回避のための車両操作を決定。
- ・決定した車両操作に合わせて、VCU（Vehicle Control Unit）により、ハンドル、アクセル、ブレーキの制御を行い、自動走行する。

4 安全対策

- ・テストドライバーがハンドル操作やブレーキの操作をした場合、自動走行が停止し、手動運転に切り替わる。
- ・段階を設けて安全検証を実施し、安全を確保する。
STEP1：閉鎖空間（群馬大学）での安全検証
STEP2：人通りの少ない時間帯に公道（走行ルート）での安全検証
STEP3：日中の時間帯に公道（走行ルート）での安全検証
STEP4：実証実験の実施
- ・自動走行システムの開発者である群馬大学による講習を受講し、テストドライバーとして適正が認められた者のみが操作する。（岐阜乗合自動車（株）3名合格）
- ・車線変更、一時停止、右左折、車線をまたいで障害物回避時には、自動走行システムから安全確認を促され、テストドライバーが安全確認を行った上でボタンを押す。ボタンが押されない限り操作は実施されない。
- ・万一の事故等に備え、自賠償に加え、任意保険に加入する。

5 実験スケジュール

10月26日 (月)	～	11月4日 (水)	11月5日 (木)	～	11月6日 (金)	11月12日 (木)	～	11月15日 (日)
調整期間			慣熟走行		実験走行			
STEP 2			STEP 3		STEP 4			

- ・調整期間では、群馬大のドライバーにより深夜など、人通りの少ない時間帯に公道における安全検証を実施。
- ・慣熟走行期間では、岐阜乗合自動車（株）のドライバーが操作し、日中の時間帯（通学時間除く）に公道における安全検証を実施。
- ・実験走行期間において、岐阜乗合自動車（株）のドライバーが操作し、モニターを乗車させて実験を実施。