

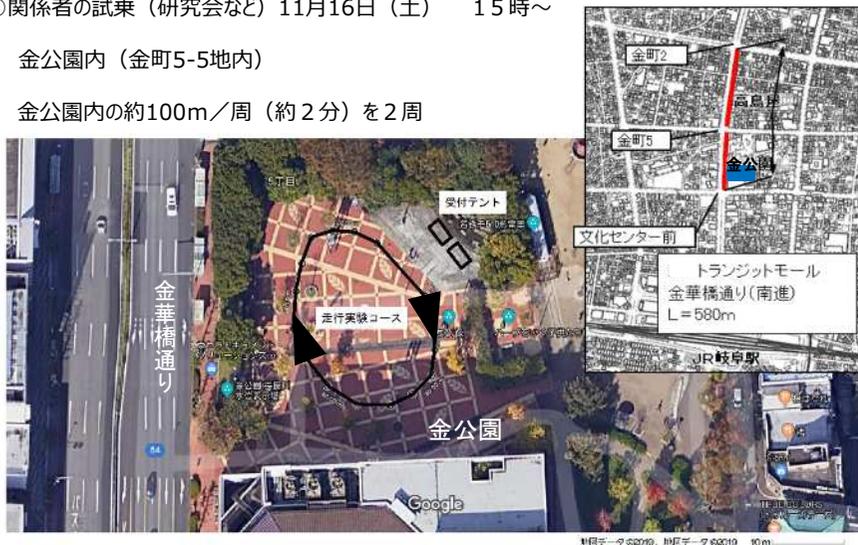
1 概要

- (1)目的
- ・中心市街地での循環バスや郊外部のラストマイルなどでの実証実験（公道内）を段階的に始めていくにあたり、市民の皆様へ自動運転を体感していただき、認知度を高めていくために、公園内（公道外）での自動運転車両走行実験を行った。
 - ・トランジットモール2019・公共交通フェスタに合わせて実施し、より多くの方に自動運転走行実験をご覧いただく機会を設けるとともに、自動運転に関するブースを設けたり、プレゼンテーションを行うことで、市民理解度向上の効果を高めた。
 - ・試乗モニターと見学者にアンケート調査を行い、市民意識調査を実施した。

- (2)日時
- 走行実験 11月17日（日） ①11～13時、②14～16時
 - 関係者の試乗（研究会など）11月16日（土） 15時～

- (3)場所 金公園内（金町5-5地内）

- (4)走行ルート 金公園内の約100m／周（約2分）を2周



3 実験状況

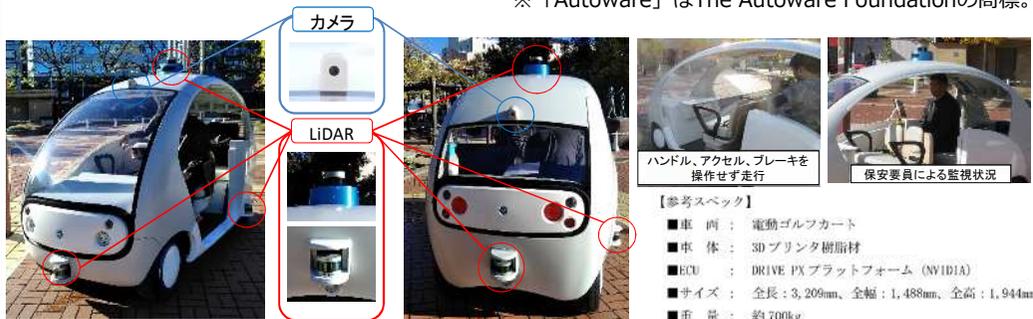


4 実験結果

- 金公園内（公道外）における岐阜市内初の自動運転車両走行実験
 - ・トランジットモール2019・公共交通フェスタと合わせて実施し、非常に多くの来場者に自動運転車両の走行実験をご覧いただくことができた。
- 安全の確保について
 - ・走行速度を時速5km/h以下に設定。
 - ・LiDAR（レーザー光を用いたレーダー）、カメラ等による障害物探知機能を実装している。さらに、保安要員1名が同乗し、緊急時に備えた。
 - ・カラーコーンにより囲い、さらに警備員を3名配置し、来場者と車両の交錯がないように誘導し、安全を確保した。
- 走行結果
 - 11月16日（土）自動走行回数：42回 8.0km 介入回数：1回
 - ・走行ログのデータが蓄積し、保存処理のためPCに高負荷がかかり自動運転システムが停止し、車両が停車したため、保存するデータの種類を、走行に関する解析データに必要なものみに制限して対応。
 - 11月17日（日）自動走行回数：61回 11.6km 介入回数：1回
 - ・子供が走行コース内に進入し、走行経路上には居なかったが、保安要員が停止ボタンで車両を停車させた。
 - 短距離でルートの勾配も小さかったため、車両のバッテリーの消耗は少なかった。（充電は、16日（土）走行後のみ）
- 課題と知見
 - ・実験期間も短く、難しい課題の検証は行わなかったが、閉鎖空間を再現できれば、実装する上での課題は少なく、車両を走行させる上で妨げになるような問題はなかった。今後、公道で実証実験を行うにあたり、リスクアセス及び走行ルートの検討を十分に行い実施する必要がある。

2 車両システム等

- マイリー（Milee）
 - ・アイサンテクノロジー(株)、(株)ティアフォー、岡谷鋼機(株)が共同開発した車両
 - ・自動運転ソフトウェア「Autoware」※と事前に作成した3Dマップにより走行
 - ・LiDAR（レーザー光を用いたレーダー）とGPSによる自己位置推定及び、LiDARとカメラによる障害物認識（停止、回避）等の機能を実装
 - ・走行速度は時速5km/h以下に設定（最大時速19km/h）
 - ・乗車モニターは最大3名まで対応可能、保安要員1名が乗車
- ※「Autoware」はThe Autoware Foundationの商標。



5 アンケート調査

- ・試乗モニター51名及び見学者105名、研究会のメンバーなど11名にアンケートを実施した。