

実験概要

目的 / 岐阜駅と市役所までのルートのほか、多くの市民や観光客を含む来街者が自動運転バスに乗車できるように、**岐阜公園及び川原町界隈までルートを延長し、観光地へのルートを検証** 更なる社会受容性の向上のため、**長期間の実験**を実施

日程 / 出発式・関係者試乗会：10月22日（土）
 実験期間：10月22日（土）～11月20日（日）
 （約1ヶ月）

実験車両 / NAVYA ARMA（ナビヤ社製「アルマ」）

実験主体 / 岐阜市

車両運行・運行管理 / 岐阜乗合自動車（株）、BOLDLY（株）

体験乗車モニター / 乗車定員：5人 運行便数：各ルート6便/日
 総乗車人数：一般募集**1,000人**、関係者400人 程度 参加費：無料



検証項目（令和3年度からの主な変更点）

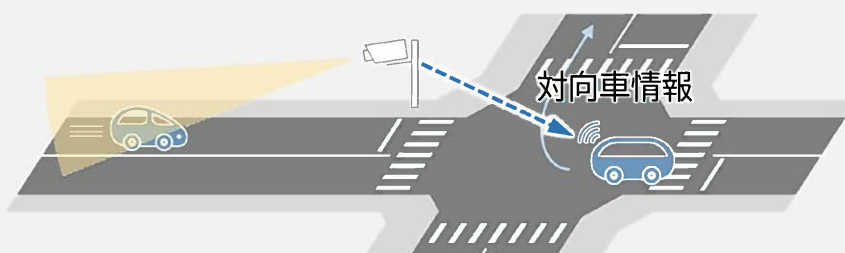
項目	令和3年度実証実験	令和4年度実証実験
走行ルート	中心部ルート （中心市街地、歩車分離）	岐阜公園ルート + 中心部ルート （観光地、 歩車混在 ） + （中心市街地、歩車分離）
実験期間	9日間	約1ヶ月間
走行環境	信号協調	インフラ協調 （路上設置カメラで対向車等を検知）
自動運転技術	障害物の検知	障害物の検知の 適正化
車両運行	BOLDLY（株）	岐阜乗合自動車（株） + BOLDLY（株）
無人自動運転	-	施設内デモ走行（レベル4）
顔認証	決済 + 体温計測	OD（乗降バス停）取得 + 体温計測

走行ルート



インフラ協調

交差点付近に設置したカメラで**対向車の距離や速度**を取得し、**右折判断を補助**する情報に変換した後に無線通信にて実験車両へ伝達する



今後の予定

- R4.8下旬
記者発表（実験告知 試乗モニター募集）
広報ぎふ（9/1号）
- R4.9月上旬
3Dマップ（基準マップ）の作成と走行ルートの設定
- R4.9月中旬
車両搬入、試験走行
- R4.10.22～11.20**
実証実験（出発式10.22）
※実験期間中に研究会委員の試乗を予定（後日案内）
- R5.2頃
第2回 岐阜市公共交通自動運転技術活用研究会
第1回 岐阜市未来技術地域実装協議会（同時開催）

令和4年度実証実験の結果を踏まえ、令和5年度以降は**自動運転の実装**に取組み「**自動運転バスがいつも走っているまち**」を目指す