

# 今年度からの取り組み

## 安全管理

### 1 安全確保のための取り組み

#### ① リスクアセスメントの実施

- ・ 昨年度までの検証結果を踏まえた**危険箇所と対処方策**を**事前に共有**
- ・ 継続運行の中でリスク把握と対処方策を**随時更新**
- ・ **事後検証**のため、ドライブレコーダー等を車両に装着

#### 【具体的な想定リスクと対処方策例】

右折信号交差点（岐阜市役所前）

▶ **対向直進車との衝突**のリスク

⇒ **路車協調システム**を整備し  
走行を支援

#### ② 路上駐車対策・低速走行などへの理解促進

- ・ **横断幕、注意喚起看板、のぼり**の設置
- ・ ステッカー等を自動運転バスに表示  
(周辺走行車両に**低速走行への理解**などを促す)
- ・ 運行開始時は職員による**路上啓発**を実施
- ・ **路面標示**等、その他道路環境整備を検討

路上啓発状況 (R4)



### 2 使用車両の安全性能

#### ① 走行速度

- ・ 最高速度20km/h
- ・ **安全のため**川原町は**9km/h**、御鯨街道は**15km/h**未満に設定

#### ② センサー

- ・ 周辺**360°の障害物等**を検知し、前方3m以内の接近で**自動停止** (3D LiDAR×2、2D LiDAR×6)
- ・ **予め想定した危険箇所**を、通常の周辺検知とは別に**障害物検知エリア**として設定

#### ③ 同型車両の事故等

- ・ 国内で2件のみ
- ※ **自動運転中の事故なし**  
(手動運転時の操作誤り1件、停車中他走行車両による接触1件)

3D LiDAR  
2D LiDAR



### 3 緊急時の連絡体制と役割

#### オペレーター(岐阜乗合自動車株)

- ・ **対応を主導**
- ・ 現場の安全確保(安全な場所に車両を停車及び乗客の安全確保(負傷者の救助、介助等)及び**避難誘導**など)を実施
- ・ 必要に応じて**消防・警察等、関係各所へ通報**

通報

関係各所

- ・ 警察
- ・ 消防

必要に応じて  
連絡

#### 業務主任者(BOLDLY株)

- ・ オペレーターからの連絡を受け、**情報を集約**
- ・ 岐阜市、関係各所と連携し、**指示・対策**を講ずる

状況報告 対応指示

対応支援

#### 遠隔監視員(岐阜乗合自動車株)

- ・ 車内外の映像等で状況を把握、オペレーターの**対応を支援**

状況報告

## スケジュール

R5.9  
下旬



市長記者発表  
(運行開始の案内)

R5.10  
月上旬



3Dマップ作成  
走行ルート設定

R5.10  
中旬



広報ぎふ  
(10/15号)

R5.10下旬~  
11月中旬



車両搬入  
試験走行

R5.11.25~



**約5年間の運行開始**  
(出発式11.25)

公共交通フェスタ  
同日開催

R6.2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)

R10.3.31



**約5年間の  
運行終了**