今年度からの取り組み

安全管理

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





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、 御鮨街道は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)

3 D LIDAR

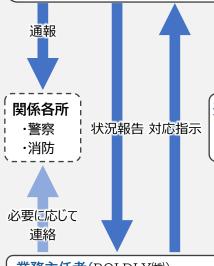
2D LiDAR



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㈱)

- ・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



対応支援

遠隔監視員(岐阜乗合自動車㈱)

・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

業務主任者(BOLDLY㈱)

- ・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

スケジュール

R5.9 下旬

R5.10 上旬

R5.10 中旬

R5.10下旬~ R5.11.25~ 11中旬

R6.2頃

R10.3.31

市長記者発表 (運行開始の案内) 走行ルート設定

3Dマップ作成

広報ぎふ (10/15号)

車両搬入 試験走行 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

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)

約5年間の 運行終了