

2 新車両による実証実験について

これまでのレベル4自動運転実現への課題に対応するため、今年度新たに、**障害物回避や車線変更が可能な車両「Robobus」を導入し、全国初となる中心市街地におけるレベル4自動運転を実現**

新車両の概要



車両名	Robobus
車両メーカー (システム開発者)	WeRide (WeRide/BOLDLY)
寸法(L×W×H)	5.33m×2.28m×2.77m
最高速度 (自動運転時)	20km/h [車両性能は 40km/h]
車載装置	カメラ：13台 / LiDAR：5台 (最大検知範囲：約200m)
緊急車両検知	集音マイク：1台 (最大検知範囲：約100m)
信号認識	車載カメラにより認識可能
その他 車両制御能力	物体識別 / AI判断に基づく適切な 車両制御によりスムーズな減速が可能 (急ブレーキ減速)

(参考) ARMA
NAVYA Mobility (NAVYA Mobility)
4.75m×2.11m×2.65m
20km/h
LiDAR 8台 / カメラなし (最大検知範囲：約50m)
検知不能
認識不能 (信号機との連携が必要)
街路樹等を誤認識し、 急減速する場合あり

より高度な
車両性能により
安全性を
担保

高度な車両性能による自動走行の仕組み

POINT①：高度な車載装置による検知と認識

・18台のカメラ・LiDARによって広範囲の障害物等や信号を検知・認識
(斜め後方の車両等も検知)

ARMAの
2倍以上(8台-18台)

POINT②：AIによる予測と判断

・基本の走行ルートや障害物回避等の条件を予め3Dマップに設定
・センサーが捉えた車や歩行者等の動きをAIが予測し、障害物等を回避
・AIによる認識・判断により、緊急車両の接近や街路樹等の誤検知に対応

自動回避を実現

POINT③：高精度かつ継続性が高い運行システム

・複数技術の併用により、数cmレベルの測位精度や安定的な車両制御

ARMAより
スムーズな減速

車両の高度化により、これまで困難だった
障害物回避や車線変更も自動走行可能に！

課題
解消

レベル4
実現！



検知範囲	車両制御/物体識別
最大 200m	障害物の存在を「検知」
最大 120m	高さ/幅が20cm以上の物体を「識別」
最大 60m	高さ/幅が15~20cm未満の物体も「識別」

車載装置の検知範囲 (俯瞰図)



- 座席 (着座のみ10席、シートベルト着用)
 - 緊急停止ボタン
 - 車椅子固定箇所 (座席を跳ね上げ)
 - 特定自動運行主任者 (L4運行時は着座にて同乗)
- 車内座席レイアウト (案)

レベル4実証実験 概要



運行期間	R8.1.17 ~ R8.3.31
運行車両 (運行台数)	Robobus (1台)
自動運転 レベル	レベル4
運行 ルート	中心部ルート ※距離：約5km/周、所要時間：40分/周
運行 便数	6便/日 (毎日)
運行 時間	10時 ~ 16時 (60分間隔)
運賃	無料
乗客 定員	着座のみ10人 ※同乗の特定自動運行主任者1人除く
乗車 方法	予約制 ※空席があれば予約なしでも乗車可
国庫 補助金	【国土交通省 自動車局】 ・地域公共交通確保維持改善事業補助金 (自動運転社会実装推進事業) 【内閣府 地方創生推進室】 ・新しい地方経済・生活環境創生交付金 (第2世代交付金) (予定)

緊急時対応や、
乗降サポート等のため
特定自動運行主任者が
車内に同乗

事業スケジュール

令和7年						令和8年			
6月	7月	8月	9月	10月	11月	12月	1月	2月	3月



全国初となる中心市街地でのレベル4自動運転を実現し、
自動運転のトップランナーとして全国を牽引！