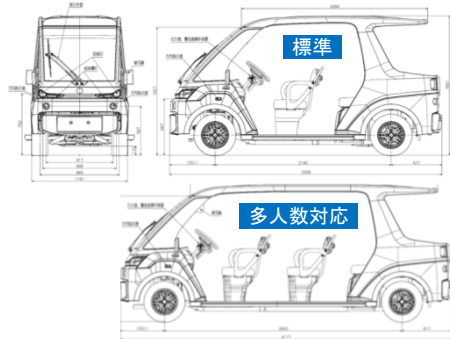


- 最寄駅等と最終目的地を自動運転移動サービスで結ぶ「ラストマイル自動運転」を2020年度に実現するという政府全体の目標を達成するため、経済産業省と連携し、昨年12月から石川県輪島市、本年2月から沖縄県北谷町^{ちやたん}、本年4月から福井県永平寺町において、実証実験を開始したところ。
- 今般、茨城県日立市において、小型バスでの実証実験を開始する予定。

小型カートモデル

小型カート



○ゴルフカートをベースに、乗り降りしやすいオープン構造とし、多人数対応の仕様展開を予定。

①【市街地モデル】石川県輪島市
(小型カート利用) H29.12～



②【過疎地モデル】福井県永平寺町
(小型カート利用) H30.4～

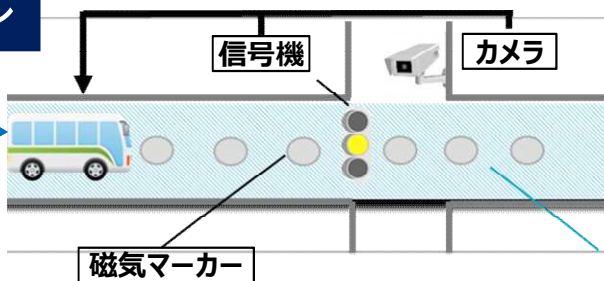


小型バスモデル

遠隔操作
＜通常時＞1:N
＜緊急時＞1:1



小型バス



○公道上に磁気マーカーを埋設、カメラを設置し、信号機の現示情報取得を行う空間を構築して、その空間上を自動走行バスが走行。

③【観光地モデル】沖縄県北谷町^{ちやたん}
(小型カート利用) H30.2～



④【コミュニティバス】茨城県日立市
(小型バス利用) H30.10～

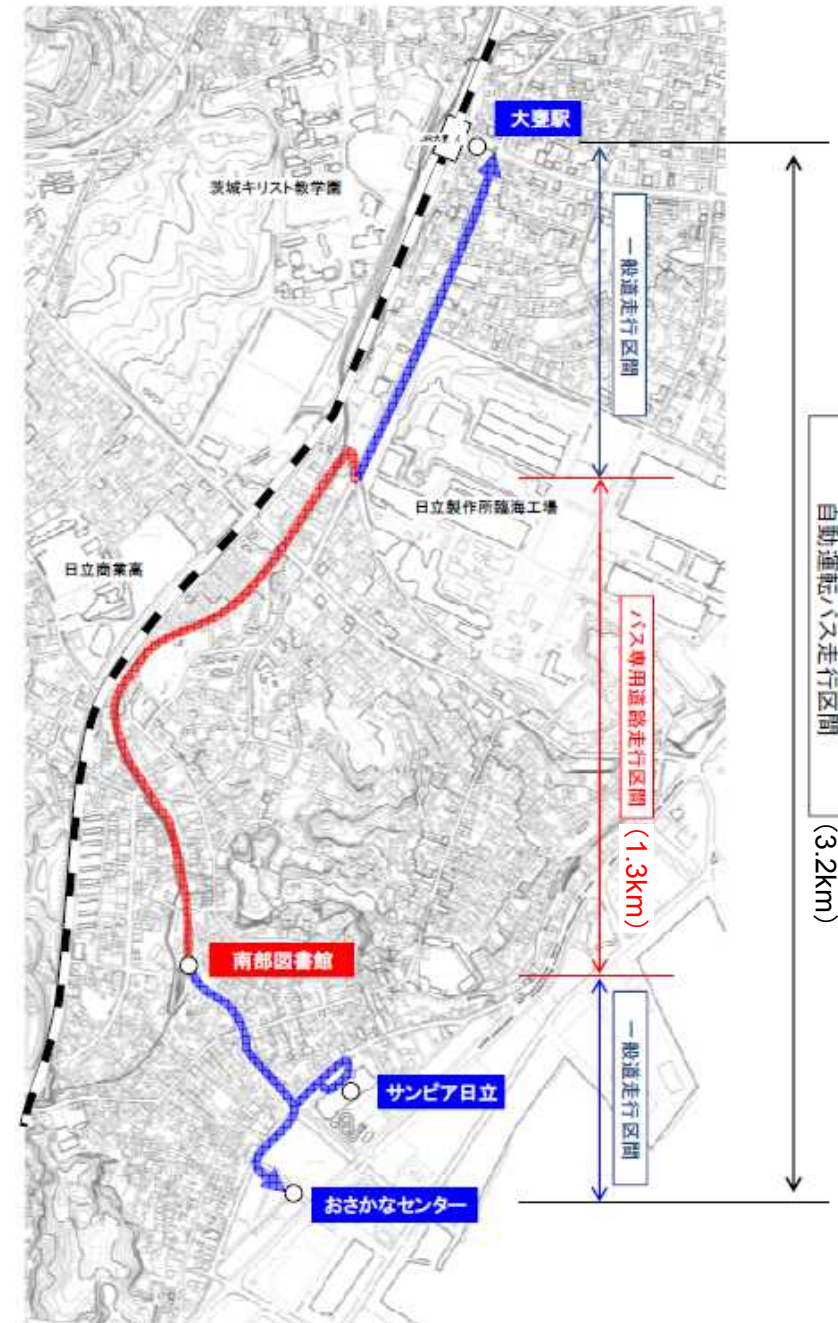


実験概要

- 実施期間: 平成30年10月19日から10月28日まで
- 実施場所: 茨城県日立市の「ひたちBRT」の一部路線おおみか(JR大甕駅～おさかなセンター間(3.2km)の往復で、途中の乗降は行わない。一部手動区間あり)
- 実施者: 産業技術総合研究所、SBドライブ(株)、先進モビリティ(株)、(株)みちのりホールディング、日立電鉄交通サービス(株)、(株)日本総合研究所、AN計画工房 等
- 実施内容:
 - ・利用者(地域住民等)を乗せて走行し、遠隔運行管理システムによる運行状態把握と車両内外の安全性確保
 - ・信号機や路側センサと自動運転バスの連携による安全で効率の良い運行
 - ・自動運転バスへの乗降を考慮した新しい決済システムの実証 等



自動運転バス走行区間図



実験車両

○日野自動車製ポンチョ (先進モビリティが改造)



(自動運転機能)

- ・ GPS及び磁気マーカにより自動で走行ルート
を維持 (ドライバー乗車のレベル4相当)
- ・ 走行速度は40km/h以内 (現行のBRTの運行に
準ずる)
- ・ 障害物を認識し、自動ブレーキ制御

(車両仕様)

- ・ 全長 6.99m、全幅 2.08m
- ・ 定員28名 (実証時は着座のみで8名)
- ・ 低床ノンステップ