令和5年度 三郷町デジタル交通サービス実証実験 実施計画(案)

- 1. これまでの経緯
- 2. 実証実験の概要
- 3. 使用する車両
- 4. 実験中の安全対策
- 5. 実験の周知・広報
- 6. 検証内容







1. これまでの経緯

第1回協議会(2022年12月1日)

- ■三郷町の公共交通の課題
 - 坂道が多く、高齢者の移動が困難
 - 交通事業者における中長期的な乗務員不足
 - 三郷町が目指す「生涯活躍のまち」の核エリアとなる「FSS35キャンパス」への移動手段確保
 - ⇒最寄りのJR三郷駅からFSS35キャンパスまでは急な坂道で徒歩移動は困難
 - ⇒車いす利用者が安全に移動できるためのサポートが必要
- ■自動運転技術の動向と実証実験計画概要
 - 自動運転技術の最新動向
 - 実証実験の目的や予定ルート
 - 予定ルート上の課題箇所







1. これまでの経緯

第2回協議会(2023年2月15日) ※書面開催

- ■実証実験 実施計画(案) の提示
 - 実施計画 (案) について承認
 - その他、以下の点について助言
 - →小型バスタイプの車両を検討しているが、車両の最高速度によって実証実験に向けての 対策も変わってくるため車種を具体的に決めておくべき
 - →過年度作成した高精度3次元地図について本実験でも使用できるか確認しておくとよい

実験計画に基づく関係者調整、具体内容の検討

第3回協議会(本日:2023年11月28日)

- ■具体内容を反映した実証実験 実験計画(案)について確認
 - 使用する車両、安全対策、周知・広報、検証内容 を中心に確認、議論







(1)実験の目的

公共交通事業者の人手不足への対応やFSS35キャンパスとJR三郷駅を結ぶ新たな移動支援サービスの導入実現に向けて、最新の自動運転技術を活用した実証実験を行う。

実証実験により、走行ルートの安全性、社会受容性を検証するとともに、事業性を評価することで、将来の社会実装に向けた課題を明らかにし、その対応策を検討する。

(2) 実験箇所

JR三郷駅とFSS35キャンパスを結ぶ 片道約1.3kmのルートとする。

(3) 実験時期

[テスト走行]

令和6年2月20日(火)~27日(火)

※土曜日・日曜日を除く

[本番走行]

令和6年2月28日(木)~3月9日(土)

※日曜日を除く









(4)運行ダイヤ

既往の路線バスの発車時刻から5分以上の間隔を空けて運行する。

JR三郷駅 → FSS35キャンパス

・リハニルがハー・トランフラードンバス				
便数	JR三郷駅	立野南 二丁目	FSS35 キャンパス	
1便	9:10	9:13	9:18	
2便	10:10	10:13	10:18	
3便	11:10	11:13	11:18	
4便	13:10	13:13	13:18	
5便	14:10	14:13	14:18	
6便	15:10	15:13	15:18	
7便	16:10	16:13	16:18	

FSS35キャンパス → JR三郷駅

便数	FSS35 キャンパス	立野南 二丁目	JR三郷駅
1便	9:55	10:00	10:05
2便	10:55	11:00	11:05
3便	11:55	12:00	12:05
4便	13:55	14:00	14:05
5便	14:55	15:00	15:05
6便	15:55	16:00	16:05
7便	16:55	17:00	17:05

(5) 運賃

実証実験の運賃は無料とする。







【参考】既存バス運行ダイヤ(JR三郷駅発着時間)

	実験バス		既存バス			
時間帯	平日·休日		平日		休日	
	着	発	着	発	着	発
8時台			25	39	21	47
9時台		10	23	42	31	
10時台	5	10	26			17
11時台	5	10		28	1	30
12時台	5		15		15	
13時台		10		13		30
14時台	5	10	0		15	
15時台	5	10		28		30
16時台	5	10	15	53	15	49
17時台	5		38	59	33	49

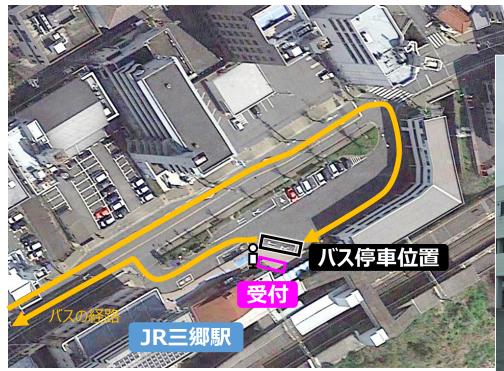
※三郷駅発着のJR大和路線は日中のオフピーク時にも4便/時の間隔で運行





(6) バス停

①JR三郷駅



- ※既存路線バスのバス停(おりば)を使用
- ※受付には簡易テント・テーブル・椅子を設置し、 乗車位置の明示とアンケート・同意書等の記載に活用









②立野南二丁目

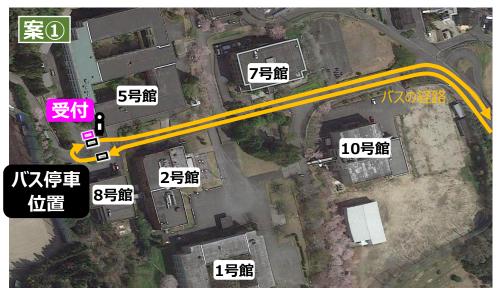


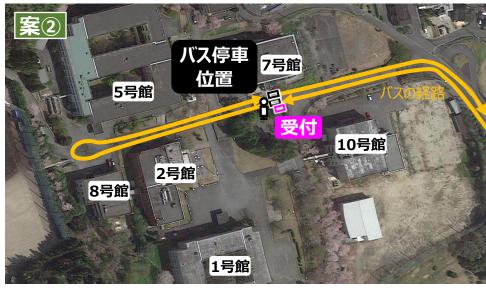


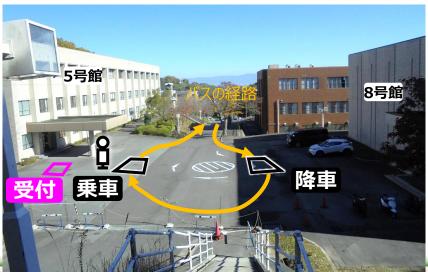




③FSS35キャンパス ※詳細は今後調整









(7) 実験実施体制

役割	組織/団体
実証実験実施主体	奈良県・三郷町
実証実験責任者	三郷町
現場責任者	(株)長大
運行責任者	奈良交通(株)
技術責任者	アイサンテクノロジー(株)
実験支援	三郷町デジタル交通サービス導入推進協議会



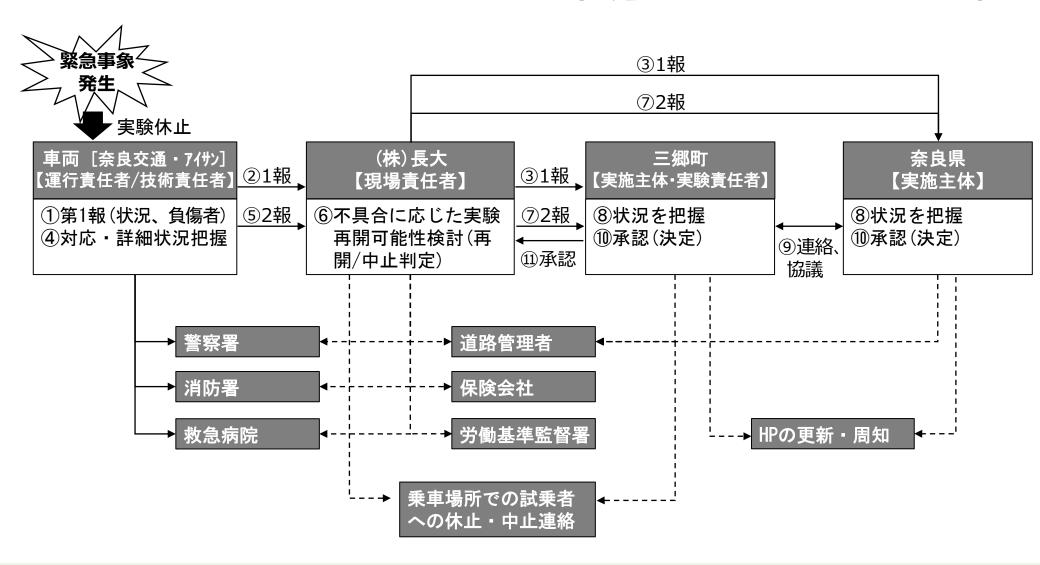






実施体制 (緊急時)

■実験休止・中止に係る緊急時の連絡・判断体系(交通事故、故障、天候不良、その他)





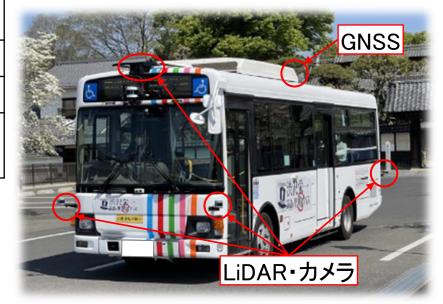


3. 使用する車両

(1)車両の諸元

・ 10人以上の乗車、車いすでの乗車が可能なバスタイプの車両を使用

車種	日野レインボーⅡ
自動運転 システム	Autoware(埼玉工業大学)
乗車定員	15名 ※実験時
寸法[mm]	全長9,100×車幅2,440×高さ3,070
実績	・埼玉工業大学スクールバスとして運行 (2022年9月~)







3. 使用する車両

(2) 自動運転の仕組み

• **高精度3次元地図**を主体として、車両に設置された レーダーやカメラなどのシステムにより「自己位置推定*」、 「障害物検知」等を実施し、道路交通法をはじめとする 関係法令を遵守して走行する。 《3次元地図イメージ》



※自己位置推定方法

- ・センサーで取得した周囲の状況を事前に車両に読み込ませた高精度3次元地図と照らし合わせることで、車両が地図の中の"どこにいるか""どの方向を向いているか"位置を推定
- ・走行中は高精度3次元地図に書き込まれた交通ルールをくみ取りながら移動し、走行ルート上に障害物や一時停止規制等がある場合は車両に停車を指示しながら自動で走行

(3)運転手の乗車

- ・実証実験では、**運転席にドライバーが着席した状態で走行する「レベル2」自動走行**とする。
- 緊急時など自動運転システムで対応できないときには、ドライバーによる手動操作により運行を行う。







4. 実験中の安全対策

(1) リスクアセスメントに基づくODD [運行設計領域] の設定

• 本実験では、リスクアセスメントに基づき、自動運転車の性能および道路状況に応じた ODD※を定め、走行環境や運用方法を制限して走行する。

[道路条件·地理条件] 指定道路(右図紫色線)

[環境条件]

時間:日照中

天候:晴れ、曇り、または降雨量5mmまで

[速度]

40km/hを上限として、線形・勾配・沿道環境等に応じて区間ごとに最高速度を設定

[障害物検知]

走行ルート上に障害物や歩行者等がいる場合は、 徐行もしくは手前で停止して安全が確保されるの を待つか、ドライバー介入で運行を再開する

条件を満たさない場合はドライバーによる手動走行を行う。

※ODD(Operational Design Domain: 運行設計領域)

・自動運転システムが作動する前提となる走行環境条件のことで、 全ての条件を満たす際に自動運転システムが作動する

《手動走行箇所(現時点)》







4. 実験中の安全対策

(2) 緊急時の手動介入

- ・実証実験では、**運転席にドライバーが着席した状態で走行する「レベル2」自動走行**とする。
- 三郷駅前ロータリー内や無信号横断歩道、信号交差点などにおいて、他車や歩行者との 錯綜が見込まれる緊急時や路上駐車等に対しては**ドライバーの介入操作で対応**する。
 - ※本実験では、奈良交通(株)のドライバーが乗車

(3) 運転手の事前研修

・車両に乗車する運転手は、実証実験に先立ち、埼玉工業大学において自動運転車両の 運行に関する事前研修(12月中旬を予定)を実施する。

(4) 自動運転車両の明示

自動運転車両には「自動走行実証実験中」等の掲示を行い、 周辺交通に対して明示する。









4. 実験中の安全対策

(5) 周知看板の設置

• 実験ルートを通行する一般道路利用者に向けて周知看板を設置する。











※走行ルート流入部に設置 (転倒防止のため既設柱に固定)





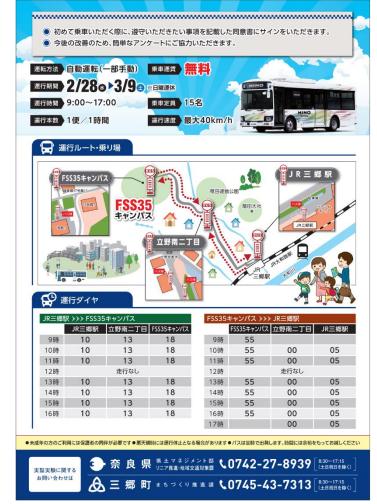


5. 実験の周知・広報

(1) FSS35キャンパス利用者への周知

• FSS35キャンパス内の施設にチラシ、ポスターを掲出し、利用者向けに周知を行う。





チラシ案(表面)

チラシ案(裏面)







5. 実験の周知・広報

(2) 周辺地域への周知

- 実証実験の実施について、三郷町広報誌「広報さんごう」に掲載する。
- 実験箇所周辺地域にチラシを配布して地域住民向けに周知する。











広報誌

チラシ案





5. 実験の周知・広報

(3) WEBサイトでの広報

• 奈良県、三郷町のWEBサイトに掲載する。





WEBサイトでの周知(イメージ)







6. 検証内容

(1) 実証内容と調査項目

実証する内容	実証結果の活用	調査する項目	調査方法
自動運転が 不可能な状況の 把握・ 自動運転レベル 4 の実装に向けて、 手動介入を削減す る対策の検討		• 手動介入実施箇所、回数	・自動運転システムログ解析・ドライバーによる運行記録
	手動介入の理由手動介入時の状況	・ドライバーへのヒアリング・映像による手動介入時の交通状況調査(定点路側カメラ、車載カメラ → P.21)	
乗客・地域の自 動運転に対する		自動運転への信頼性自動運転車両の乗り心地	乗客アンケート(→ P.22、資料 3)
		• 周辺交通への影響	・地域住民アンケート (→ P.22、資料3)
収文や連用 【事業性・ サービス適用性】	自動運転実装に 向けて<u>必要な費用</u> や運用方法を検討	• サービス利用状況	• 区間ごとの乗車人数
		• 社会実装時の収支	・交通事業者ヒアリング・乗客アンケート (→ P.22、資料3)
		サービスのニーズ(運行頻度、時間帯)	・乗客アンケート (→ P.22、資料3)
		Nara Prefecture	

6. 検証内容

(2)評価方法の補足①:映像による手動介入時の交通状況調査

接近車両や歩行者乱横断などの検知が懸念される駅前出口等においては、路側に設置する定点カメラで映像を撮影し、手動介入時の状況を分析する。





※その他箇所については車載カメラにより手動介入時の状況を分析







6. 検証内容

(3)評価方法の補足②:アンケート項目

• 乗客アンケート

分類	明らかにしたい 内容	アンケート項目	
回答者属性	自動運転バス 利用者の特徴	年代·性別·居住地域	
		乗車目的	
		従来の移動手段	
		自動運転車両の乗車経験	
	有効な広報手段	実験を知ったきっかけ	
社会受容性	自動運転バスに 乗車したうえでの 印象	乗り心地	
		乗車中ヒヤリとした場面	
	LP3K	自動運転に対するイメージ	
事業性(サービス適用性)	社会実装時の 運行費用算出 条件	運行時間帯、便数・頻度のニーズ	
		自動運転車両の乗車意向	
		運賃(支払意思額)	

・ 地域住民アンケート

分類	明らかにしたい 内容	アンケート項目
回答者属性	回答者の特徴/ 属性ごとの意見の	年代・性別・居住地域・日常 的な移動手段
	相違	自動運転車両の乗車経験
	回答者の特徴/ 有効な広報手段	実験の認知、実験を知った きっかけ
社会受容性	居住地域を自動 運転車両が走行 することに対する 印象	自動運転バス遭遇の有無、 遭遇時の状況
		自動運転に対するイメージ
	FI-2/	自動運転車両の乗車意向





