

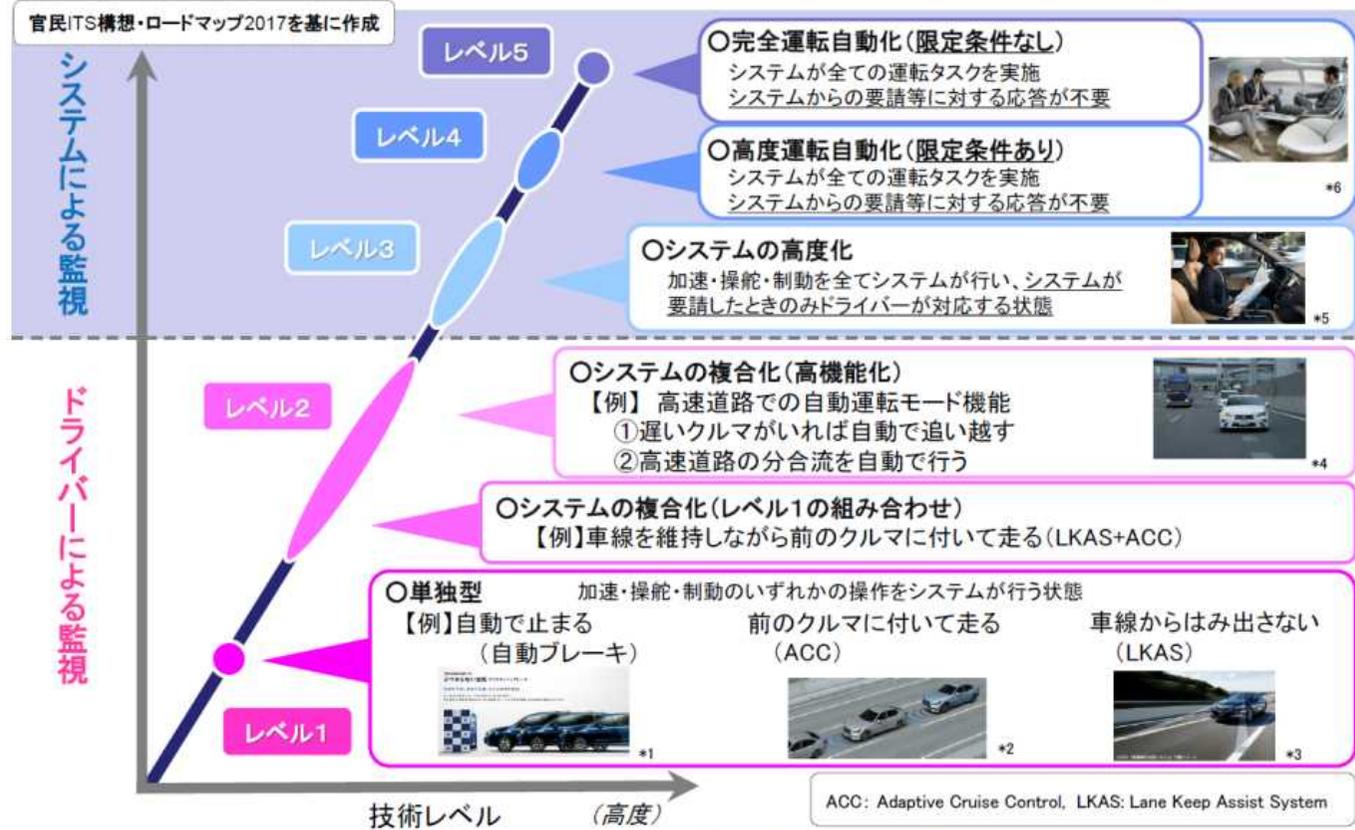
# 1. 自動運転とは

## ■自動運転とは

➤「運転者ではなくシステムが、運転操作に関わる認知、判断、操作の全てを代替して行い、車両を自動で走らせること」と国土交通省の資料※1により定義されている。

※1 参考:[https://www.mlit.go.jp/jidosha/anzen/01asv/report06/file/siryohen\\_4\\_jidountenyogo.pdf](https://www.mlit.go.jp/jidosha/anzen/01asv/report06/file/siryohen_4_jidountenyogo.pdf)

## ■自動運転のレベル



\*1 (株)SUBARUホームページ \*2 日産自動車(株)ホームページ \*3 本田技研工業(株)ホームページ  
\*4 トヨタ自動車(株)ホームページ \*5 Volvo Car Corp.ホームページ \*6 CNET JAPANホームページ

出典: 国土交通省自動運転戦略本部(第3回会合)資料2抜粋

## 2. 実証実験車両の概要

### ■実証実験車両の概要

➤ 自動運転EVバスは、株式会社マクニカ製の車両を使用し、「自動運転レベル2※2」相当での走行を予定。

※2 ドライバーが運転席に乗車した状態で加速、操舵、制動をシステムにより自動で走行。緊急時や道路状況等によっては、ドライバーが制御。



車両名	Gaussin Macnica Mobility社「EVO」
乗車定員 (自動運転時)	10人
最高速度 (自動運転時)	18km/h
車両寸法(cm)	全長:4.78m 全幅:2.10m 全高:2.67m
重量(kg)	2,600kg

### 3. 自動運転EVバスの事例

#### ■自動運転EVバスの事例

#### 茨城/境町

日本初、自治体が公道で自動運転バスを実用化



- 町内を結ぶ生活路線バスとして3台の車両が定時・定路線で運行
- 地域住民の利便性や町内の回遊性の向上に貢献

#### 三重/四日市市

自動運転バスや遠隔監視システムの実証運用

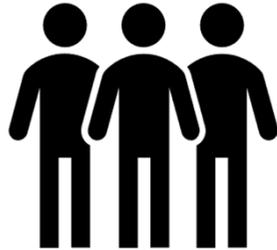


- 市内の幹線道路を周遊する自動運転バスを実証運行
- 遠隔監視システムによる複数モビリティの群管理にて将来的な運用体制を検証

# 4. 車両オペレーターと遠隔監視員の役割

## ■車両オペレーターと遠隔監視員の役割

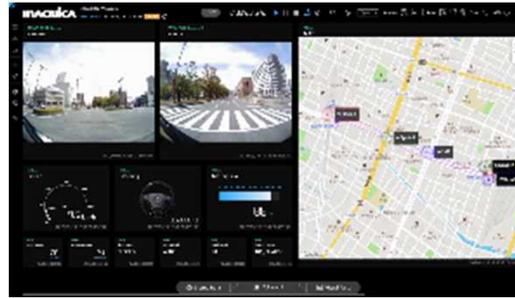
車内



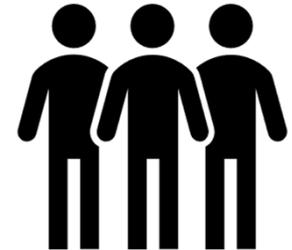
車両オペレーター



監視拠点



運行管理システム



遠隔監視員

### 【車両オペレーターの役割】

- ・車内で車両オペレーターがドアの開閉や緊急停車などコントローラーの簡易な操作を実施
- ・安全確認や赤信号の停止状態から交差点を通過する際の発信を確認

### 【遠隔監視員の役割】

- ・監視拠点から遠隔監視員が車両の運行状況をリアルタイムに監視(カメラ映像/車両情報・バッテリー残量)を実施