

深谷市レベル4モビリティ・地域コミッティ
【キックオフ会議】

令和6年11月1日(金) 午後2時

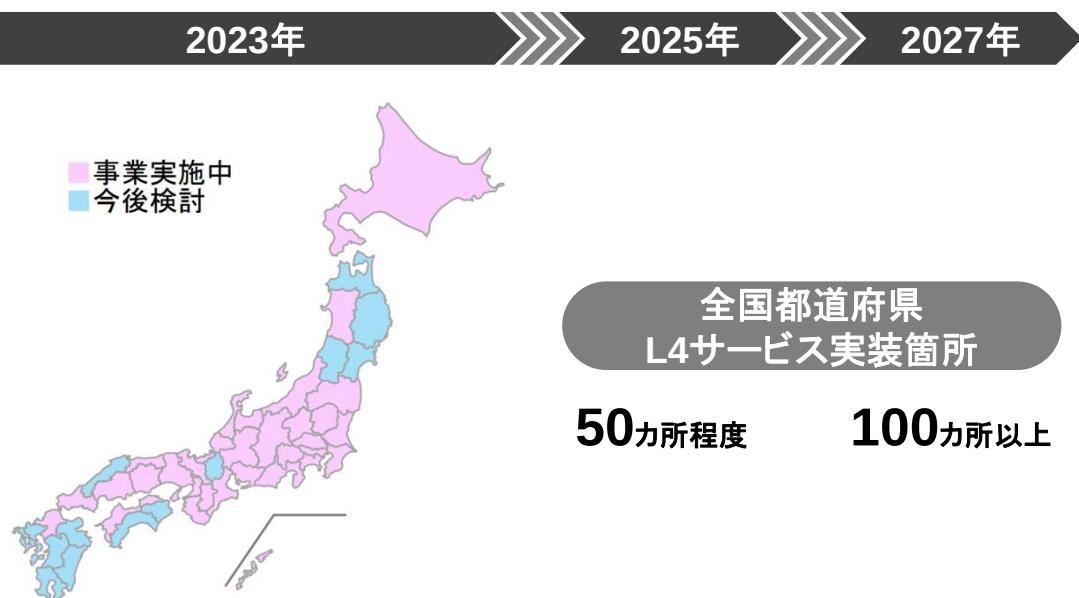
目 次

1. レベル4モビリティ・地域コミッティについて
2. 自動運転移動サービスの導入の背景・目的
3. 地域コミッティの構成員・役割
4. 地域コミッティ実施フロー
5. 実証実験概要【深谷市】
6. 今年度の事業実施スケジュール
7. L4自動運転移動サービス実装に向けたロードマップ

1. レベル4モビリティ・地域コミッティについて

レベル4自動運転サービスの現状

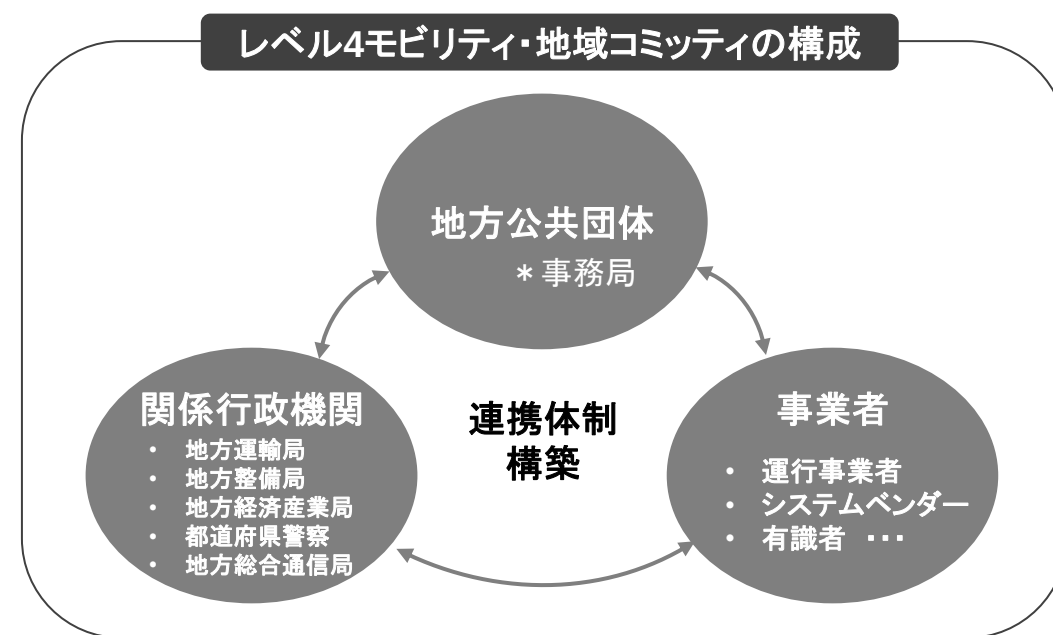
- 令和7(2025)年度に50カ所程度、令和9(2027)年度に100カ所以上サービス実装という目標達成に向けて、取組の加速が求められる
- そのためにも、各地域の受容性の向上と、透明性と公平性を確保しつつ許可等の手続きを迅速に進める必要がある



出典: 23年12月20日 デジタル行財政改革会議(第3回)
資料3 国土交通大臣提出資料

レベル4モビリティ・地域コミッティの目的

- 地域コミッティは、地方公共団体・関係行政機関・事業者による綿密な連携体制を構築することで、地域の受容性醸成を図りつつ手続の透明性・公平性を確保し、各地のレベル4自動運転サービスの実現を加速する



2. 自動運転移動サービスの導入の背景・目的

○ 自動運転L4の実装を通じ、市内公共交通の「路線再構築(リ・デザイン)」をめざす

■ 事業実施の背景・目的・目標

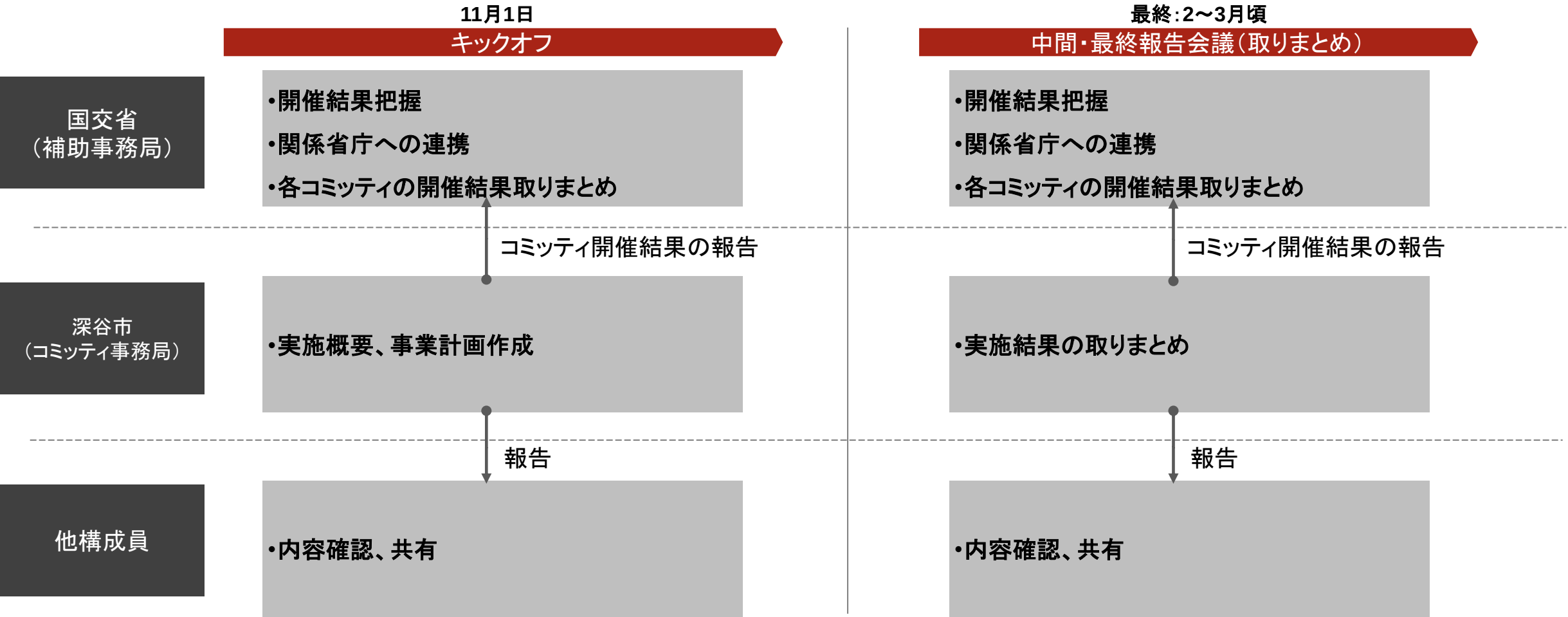
背景	・ 運転手不足の深刻化により、地域住民の移動に大きな影響が出ている。 ・ 令和2年以降、民間路線バスの廃線2路線、タクシー会社の廃業1社。 ・ 一方で新一万円札の発行を契機として増加が見込まれる観光客の移動需要への対応が求められる。 ・ 運転手不足問題は「将来に向けた課題」ではなく、差し迫った「現在の課題」として解決しなければならない。
目的	・ 市内でも特に公共交通需要の高い「上柴地区」における自動運転L4の実装 ・ 自動運転L4の実装を契機としたエリア内交通の「路線再構築(リ・デザイン)」 《路線再編後 将来イメージ》
目標	・ 令和9年度を目途にアリオバスとコミュニティバス「くるりん」東部シャトル便の路線統合を検討。 ・ 再編後の新規路線に自動運転L4を導入、実装。 ・ 実証実験による知見・ノウハウを蓄積し、他の市内公共交通へ波及・展開。 ・ 市内公共交通における人的資源および運行コストの効率配置により、利便性と持続可能性の向上を図る。 アリオバス (特定バス) 再編新規路線バス 自動運転 LV4 東部シャトル (路線バス)

3. 地域コミッティの構成員・役割

地域コミッティ構成員		氏名(所属または企業名、役職)	自動運転移動サービス実装における役割
代表	深谷市	副市長	レベル4自動運転の社会実装に向けた 全体統括
関係行政機関	総務省	関東総合通信局情報通信部情報通信振興課長	求められる通信環境等についてサポート
	経済産業局	関東経済産業局産業部製造産業課航空宇宙・自動車産業室長	モビリティ産業・地域経済活性化に係るサポート
	国土交通省	関東運輸局自動車技術安全部技術課長	レベル4車両認可に向けたサポート
		関東地方整備局大宮国道事務所計画課長	走行環境整備に係るサポート
	埼玉県警察	埼玉県警察本部交通部交通総務課長	特定自動運行許可・道路使用許可に係るサポート
自動運転による移動サービスの運行主体 または 自動運転の実現に係る事業者・団体	運行主体	深谷観光バス株式会社	運行に係る事項の検討・推進
	事業者・団体	A-Drive株式会社	求められる領域についてL4実装推進
		アイサンテクノロジー株式会社	求められる領域についてL4実装推進
		学校法人智香寺学園埼玉工業大学	運行に係る事項の検討・推進

4. 地域コミッティ 実施フロー

- 事務局である深谷市により、
- ・地域コミッティ構成員及び補助事務局への事業に係る調整・報告等を実施
 - ・事業や地域コミッティ開催に関する取りまとめを国土交通省(補助事務局経由)に報告



5. 実証実験概要【深谷市】

○ 現在運行しているコミュニティバス及び特定バスルートへの自動運転バスの導入をめざす

■ 車両

「Minibus v2.0」(株)ティアフォー製)

- ・ 定員: 28名 (自動運転時16名)
- ・ 速度: 自動運転時~35km/h (手動運転時~70km/h)
- ・ 操作系: 通常のハンドル、遠隔型自動運転システム等
- ・ 台数: 1台



※写真は旧モデル(v1.0)

■ 体制

- ・ 運行主体 : 深谷観光バス(株)
- ・ 運転手 : 車内／遠隔(1:1)
- ・ 保安員 : 有

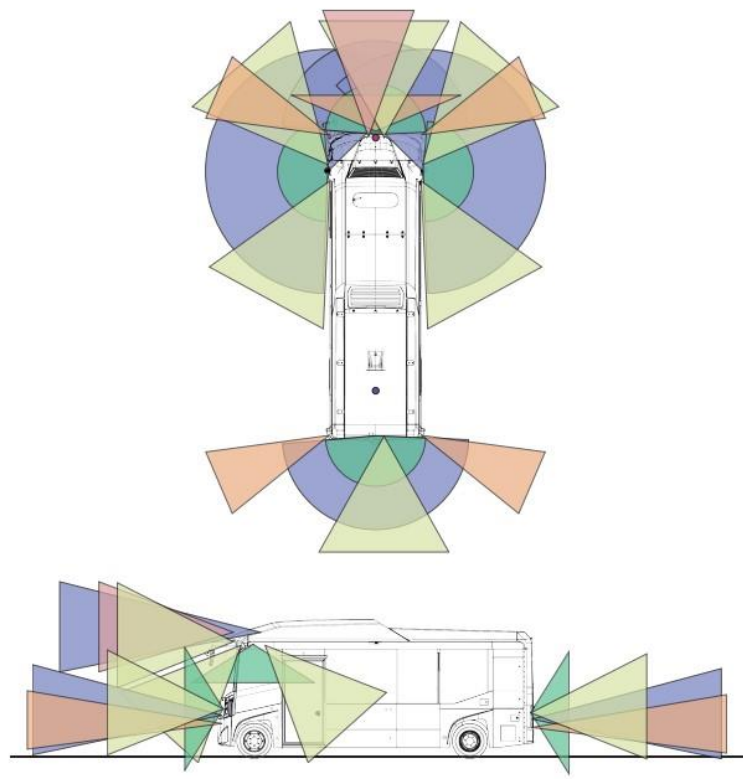
■ 事業の特徴

- ・ 都市部における自動運転バスL4を目指す取組
→自動車や自転車、歩行者などが多い一般道路での実証運行
- ・ 自動運転L4の実装を契機としたエリア内交通のリ・デザイン
→エリア内のバス路線を再編した上で自動運転化を図る。

■ 車両スペック

項目	内容
車両スペック	車両名
	BYD J6 (ビーワイディー ジューシックス)
	中型バス
	全長7.19m×車幅2.30m×高さ3.06m
	自動運転レベル
	レベル4相当
	乗車定員
走行可能環境	28人 (客席15席+運転席1席+立ち席12人=定員28名) ※安全に配慮し客席数の試乗人数に限定 ※保安員の座席を差引試乗枠は13席を想定
	最高速度
その他特徴等	70 km/h (自動運転時は40km/hで走行予定)
	センシングデバイス
走行可能環境	LiDAR / カメラ / RADAR
	GNSSおよびIMU
走行可能環境	天候
	晴れ、曇り、雨 15mm以下
走行可能環境	照度
	1~10,000lux
その他特徴等	
世界20か国以上で活用実績のあるオープンソース自動運転ソフトウェアであるAutowareを搭載	
自己位置推定は高精度3次元地図を活用	
合流可能	
交差点右左折 (専用信号有、無)	
トンネル走行可能	
バス停/路側帯からの発車/駐車可能	
運行管理システムからの配車指示による出発可能	
車内緊急停止ボタンによる停止可能	

■ 車両センサー配置



- Long Range LiDAR : HESAI Pandar 40P (x4)
- Short Range LiDAR : HESAI Pandar QT (x4)
- Object Detection Camera : TIER IV C1 (x7)
- Traffic Light Recognition Camera : TIER IV C2 (x1)
- Long Range RADAR : Continental ARS408 (x6)
- GNSS : Septentrio Mosaic X5 (x1)
- IMU : Tagamawa TAG300N1x00 (x1)
- Remote Monitoring Camera : TIER IV C1 (x8)

5. 実証実験概要【深谷市】

○ 現在運行しているコミュニティバス及び特定バスルートへの自動運転バスの導入をめざす

■ 運行ルート・運行期間／運行形式

- テスト走行; 令和7年1月30日～2月7日のうち7日間、
実証運行は2月10日を予定
- Lv2での定時定路線運行(今年度は無償)



運行ルート詳細



6.今年度の事業実施スケジュール

[illegible]

7.L4自動運転移動サービス実装に向けたロードマップ

