

九州地方整備局 同時発表

平成29年9月15日
道路局道路交通管理課

中山間地域における道の駅等を拠点とした自動運転サービス

**道の駅「芦北でこぼん」において実証実験をスタート
～新開発自動運転車(カート型)が全国初の公道走行へ～****全国で2番目(西日本で初めて)の実証実験を、道の駅「芦北でこぼん」(熊本県芦北町)において9月30日(土)から開始します。**

国土交通省では、高齢化が進行する中山間地域における人流・物流の確保のため、「道の駅」等を拠点とした自動運転サービスの2020年までの社会実装を目指し、全国13箇所で、順次、実証実験を行うこととしております。

今般、全国で2番目の実証実験(西日本では初めて)を、9月30日(土)から10月7日(土)までの間、道の駅「芦北でこぼん」(熊本県芦北町)において実施します。

今回の実験では、ヤマハ発動機(株)が新開発した、7人乗りカートタイプ(小型自動車登録)の車両を用い、本タイプの車両としては全国初の公道での自動運転走行を行います。

実証実験の開始にあわせて、9月30日(土)に実験開始式を以下の通り行いますので、お知らせいたします。(概要は添付資料をご確認ください。)

[実験開始式]

1. 日時 : 平成29年9月30日(土) 15時30分から
2. 会場 : 道の駅「芦北でこぼん」駐車場
(熊本県葦北郡芦北町大字佐敷443)
3. 主催 : 道の駅「芦北でこぼん」を拠点とした
自動運転サービス地域実験協議会
4. 概要 : 挨拶、実験概要説明、実験車両説明、テープカット、
実験車両試乗、自動運転車両展示(6台を予定) 等
※報道機関の方で取材、実験車両への試乗をご希望の方は、9月29日(金)17時までに、
以下担当へご連絡ください。

九州地方整備局熊本河川国道事務所(TEL:096-382-1111 担当:園田、岩熊)

※本実験は、内閣府戦略イノベーション創造プログラム(SIP)のプロジェクトの1つとして実施するものです。

問い合わせ先国土交通省 道路局道路交通管理課 ITS推進室 馬渡・宮永(内線:37453、37462)
(代表)TEL:03-5253-8111 (課直通)TEL:03-5253-8484 FAX:03-5253-1617

実験開始式の概要

○日 時:平成29年9月30日(土)15時30分から

○場 所:道の駅「芦北でこぼん」(熊本県葦北郡芦北町大字佐敷4 4 3)

○概 要

受付開始 15:00～

式典開始 15:30～

- (1)主催者側挨拶
- (2)来賓挨拶
- (3)実験趣旨・概要説明
- (4)除幕
- (5)実験車両説明
- (6)記念撮影、テープカット
- (7)実験車両試乗

式典終了 16:30頃

※ 式典終了後、報道機関の方々や関係者が実験車両に試乗。

※ 式典では、新たに開発された車両も含め、6台のカート型の自動運転車両の展示を予定しています。

※ 報道機関の方で、取材・実験車両への試乗をご希望の方は、9月29日(金)17時までに九州地方整備局 熊本河川国道事務所 (TEL096-382-1111 担当:園田、岩熊)までご連絡ください。



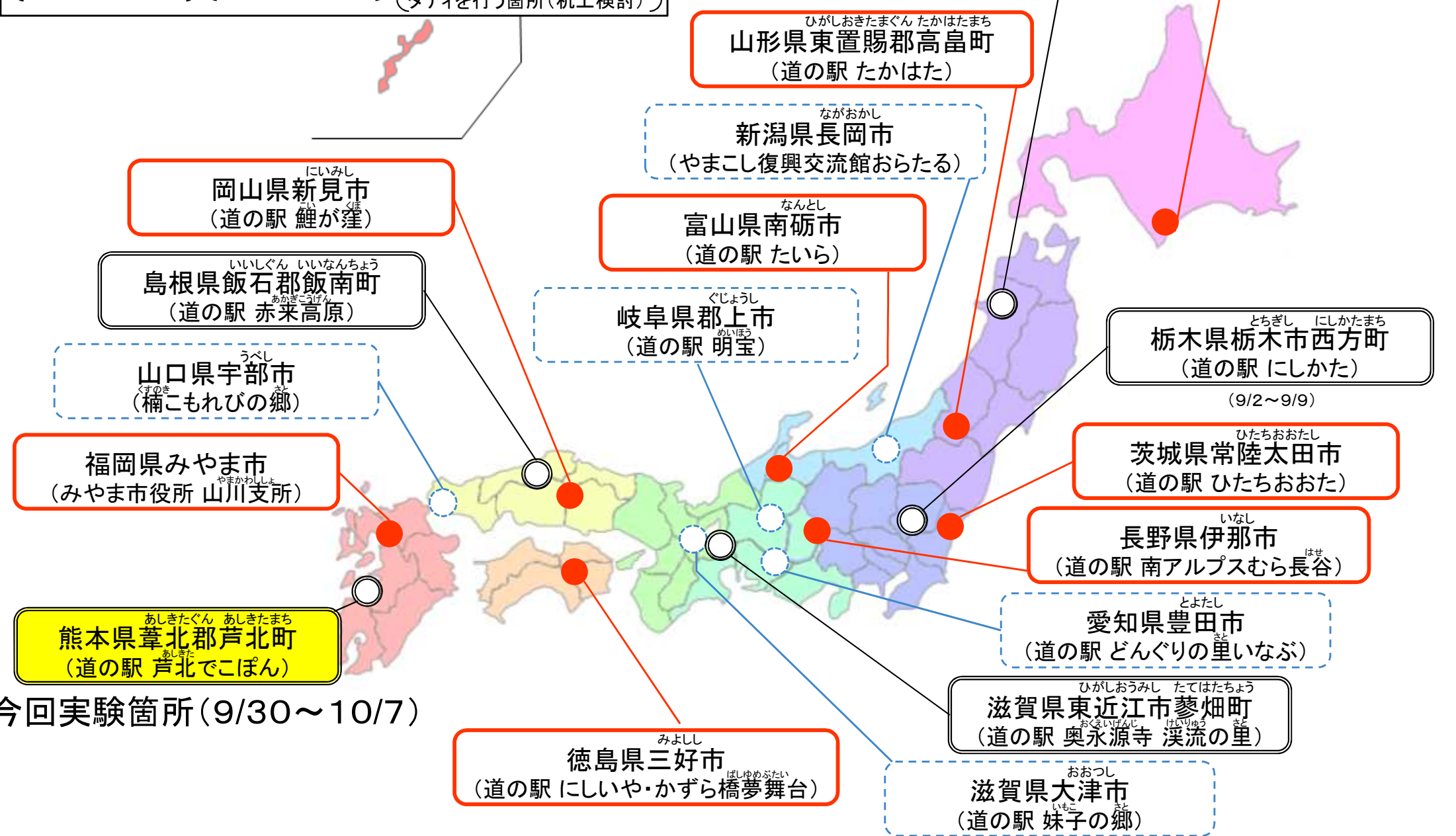
会場案内図(道の駅内に駐車場あり)

平成29年度 実証実験箇所 位置図

○ : 地域指定型
 (主に技術的な検証を実施する箇所)

● : 公募型
 (主にビジネスモデルを検討する箇所)

○ : FS箇所
 ビジネスモデルの更なる具体化に向けてフィージビリティスタディを行う箇所(机上検討)



今回実験箇所(9/30~10/7)

従来のタイプ

軽自動車(4人乗り)



※ 石川県輪島市での実験
で使用したタイプ



新たに開発された今回の使用車両

小型自動車(7人乗り)



新たに装備した
前方カメラ

- 前方カメラ(障害物認識用)を新たに装備
- 全国初の「小型自動車」(白ナンバー)
による公道での自動走行



地図: 地理院地図(電子国土Web)

【実験車両】



- ヤマハ製(7人乗り)
- 今回の実験用に開発

【自動運転区間の構造】



- 電磁誘導線を敷設、実験車両を誘導

【実験スケジュール】

- 9/30(土)
 - ・15:30~ : 実験開始式
- 10/1(日)~10/7(日)
 - ・8:00~ : 1便(農作物の集荷専用)
 - ・10:00~15:00 : 6便
- ※ 1回あたり45分程度で走行
- ※ 100名目標に地元モニター募集

⇒ **全国初の「小型自動車」タイプによる自動走行**

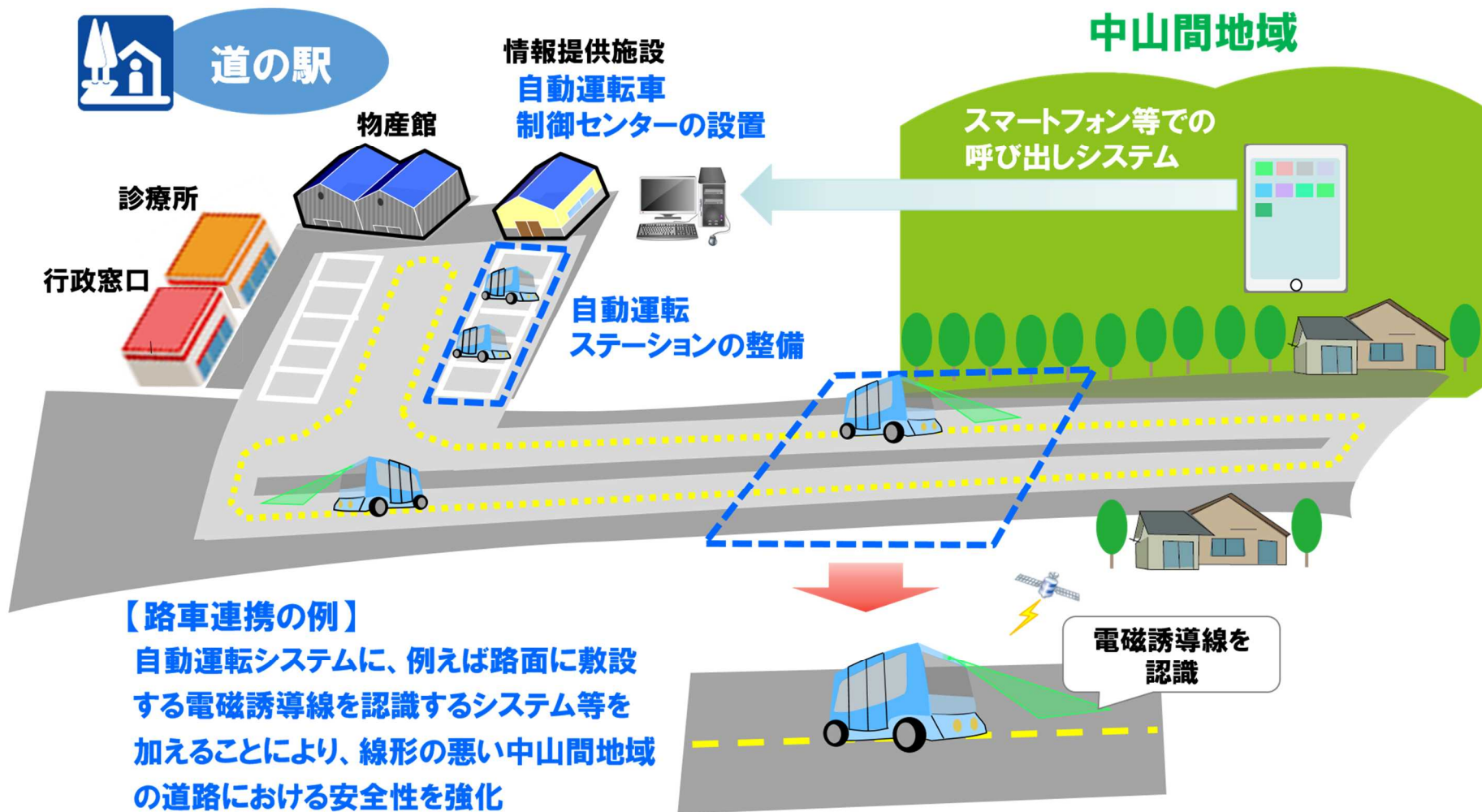
【使用車両】：ヤマハ乗用車タイプ [混在区間 + 専用区間] ※専用区間は運転手不在(ただし緊急対応用に係員は乗車)

- ・ 地中に埋設された電磁誘導線に従い走行し、停止や加減速は、その位置に埋設された磁石の配置パターンを感知して行う。また、前方カメラを用いて障害物を検知。
- ・ 電磁誘導線から外れた場合、又は障害物を検知した場合は走行停止(障害物等の自動回避は不可)。



項目	実験において検証する内容	
①道路・交通	○相互に円滑な通行のための道路構造の要件 ・後続車の追い越しを考慮した幅員 ・待避所、停留所の設置 ・歩行者、自転車との分離方法	○自動運転に必要となる道路の管理水準 ・植栽の繁茂 ・狭小幅員 ・路肩駐停車車両
②地域環境	○降雨による、前方カメラの検知能力	
③コスト	○電磁誘導線の整備、維持管理コスト	○車両の維持管理コスト
④社会受容性	○自動運転技術への信頼性、乗り心地	○運転手不在に対する心理的影響
⑤地域への効果	○集落⇔道の駅への配送実験 ・集荷場から道の駅への農作物の配送実験 ○高齢者等の外出を促す実験 ・病院への通院や鉄道駅への乗り継ぎ	・道の駅への宅配便の集荷・発送実験 ・道の駅での催し物開催により外出を喚起

●高齢化が進行する中山間地域において、人流・物流を確保するため、「道の駅」等を拠点とした自動運転サービスを路車連携で社会実験・実装する。



物流の確保
(宅配便・農産物の集出荷等)

貨客混載

生活の足の確保
(買物・病院、公共サービス等)

地域の活性化
(観光・働く場の創造等)

全国13箇所で順次実験開始(9/2~)