

沖縄でのバス自動運転実証実験 (戦略的イノベーション創造プログラム (SIP))



R2.4.1現在

事業概要

- ◎沖縄の交通環境やニーズ等に合わせ、ステップ・バイ・ステップで実施
- ◎内閣府の沖縄担当部局における地元自治体等と連携による取り組み（今後更なる相乗効果を期待）
- ◎自動運転技術の活用等について、関係者の協調、協力体制を構築し、沖縄での公共バスの利便性向上による交通改善、地域社会の活性化等を目指す
- ◎「次世代都市交通システム」の地方展開や公共交通分担率の向上等にむけた実証

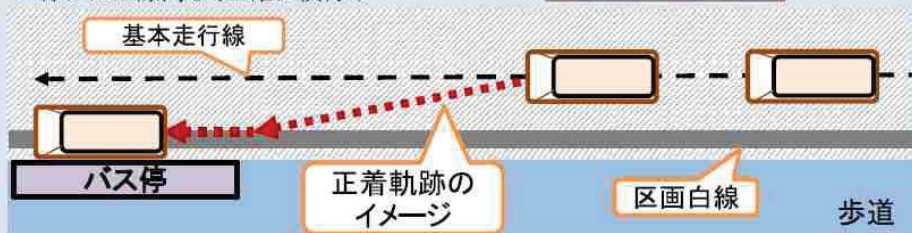
○ 第Ⅰ、第Ⅱステップにおけるバス停への正着制御機能の検証

<正着制御のイメージ>

車いすや高齢者の方々も乗り降りしやすいよう、バス停にほぼ隙間なく正確に横付け



地域のコミュニティバス等での自動運転技術の活用を想定し、小型バス車両を用いて実証



○ 第Ⅲステップにおける自動運転機能の検証

現地の交通環境下での自動運転機能の実証と社会的受容性の調査



法定速度上限での車線維持制御 (S字、強風、勾配等)



狭隘空間での旋回、正着 (商業施設駐車場内)

◆ 沖縄における自動運転バス実証実験全体計画

- 第Ⅰステップ -

■ 南城市での実証実験 (平成29年3月)

- ✓ 走行ルートでの自動運転の性能評価 (正着制御の精度や車線維持制御の安定性等を検証) 等

■ 石垣市での実証実験 (平成29年6月~7月)

- ✓ 地元住民、観光客等を対象としたモニター乗車及びヒアリング等

- 第Ⅱステップ -

■ 宜野湾市・北中城村での実証実験 (平成29年10月~12月)

- ✓ 公道上の通常の交通環境における技術実証
- ✓ 準天頂衛星信号の活用や高精度3次元地図など、自動運転制御の安定性・信頼性向上に向けた検証
- ✓ 制御技術・センシング技術の高度化に向けたAI技術の活用可能性の検証
- ✓ 加減速制御の活用による車内転倒事故の減少、乗り心地改善に係る検証



正着制御の状況(南城市)

- 第Ⅲステップ -

■ 那覇市・豊見城市での実証実験 (平成31年1月~3月)

- ① 現地の交通環境下における安定性・信頼性等の検証(技術実証)
 - ✓ 多様な条件下のバス停における高度な正着、加減速制御の安定性・信頼性検証
 - ✓ 法定速度上限(時速50km)での車線維持、減速制御機能の検証
 - ✓ 準天頂衛星の高精度測位による車線維持制御への活用検証
- ② 一般利用者の試乗等による自動運転バスの受容性評価(社会実証)
 - ✓ 1日往復6便のダイヤでの運行を行いつつ、一般利用者等による試乗を実施
 - ✓ 現地バス事業者のドライバーによる自動運転バスの試行運転
 - ✓ 現地バス事業者、自治体等と実用化に向けた課題抽出や事業性検討を実施 等



自動運転状況(宜野湾市)