

ロボットタクシーが行う
今後の国家戦略特区プロジェクト

2015年10月1日

国家戦略特区プロジェクトとして、ロボットタクシーが実証実験を開始

ロボットタクシー株式会社（本社：東京都渋谷区、代表取締役社長：中島 宏、以下ロボットタクシー）は、成長戦略の一つである国家戦略特区のプロジェクトとして、ロボットタクシーによる自動運転の実証実験を、2015年度から開始。

■ 神奈川県湘南地域において、実サービスを想定したサービス実証実験を開始

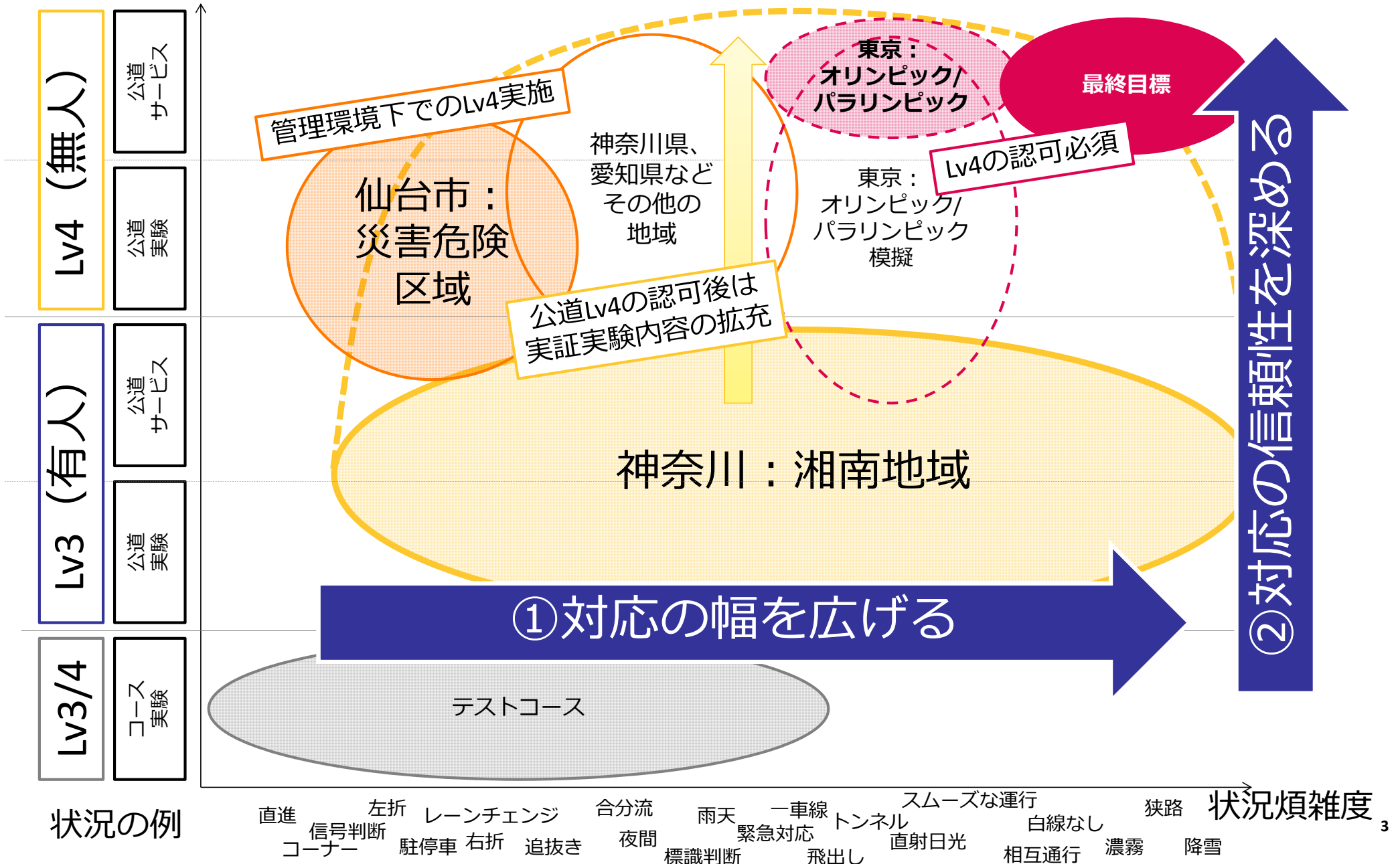
- 詳細は次ページ以降で後述。

■ 今後も順次、さらなる技術・サービスレベルの向上を目指し、自治体と協力のもと、発展的な実証実験環境を拡大予定

- 仙台市、神奈川県、愛知県と既に具体的な協議を推進中

技術/サービスの実証実験環境整備を進める

- 様々なケースに対応できるように幅を広げ (①) その信頼性を順次上げることでLv4に対応 (②)
- 神奈川県湘南地域に加え、仙台市などの協力のもとLv4のサービス実証実験の環境整備を進める



神奈川県における自動走行サービス実証実験 概要

■ 実験目的：

- 自動走行技術を搭載した車両を用いた実証実験を通じて、技術とサービスの向上を図る。

■ 実験内容：

- 神奈川県湘南地域にて、自動走行技術を搭載した車両の走行実験を実施。
(藤沢市内での実証に向け調整中)
- 住民モニターの方々にご搭乗いただいた状態で自動走行実験を実施。
- 実験用に設定した道路に関しては、基本的に自動運転で走行。安全のため、運転席には特別に訓練された運転手が座り、緊急時には適切な対応を実施。

■ 開始時期：来年初を目処に実施予定

■ 実験時間：9：00～17：00

■ 実験地：実証実験地域の公道（3 km程度）

■ 目的地：当該地域の大手スーパー（モニター宅周辺との往復）

■ 住民モニター：地域住民の方から50名程度を募集。

※ 詳細部については、一部変更する可能性があります。

自動走行サービス実証実験 安全対策

■ 基本的な考え方

- 不測の事態が起きた場合は、常に安全に制御できるように設計。
- 実際に活用する自動運転技術は、テストコース等で何度もテストを重ねた結果、確実に実行できるもののみ採用。

■ 搭乗人員

- 自動走行車には実証実験担当者が2名乗車し、通常の自動車よりも安全な状態を確保。
- 自動走行車の操作を熟知した「運転者」が運転席に座り、緊急時に対応を実施。加えて「オペレーター」が同乗しシステム監視や周辺状況の確認など、追加で安全を確保。

■ オーバーライド・緊急停止ボタン

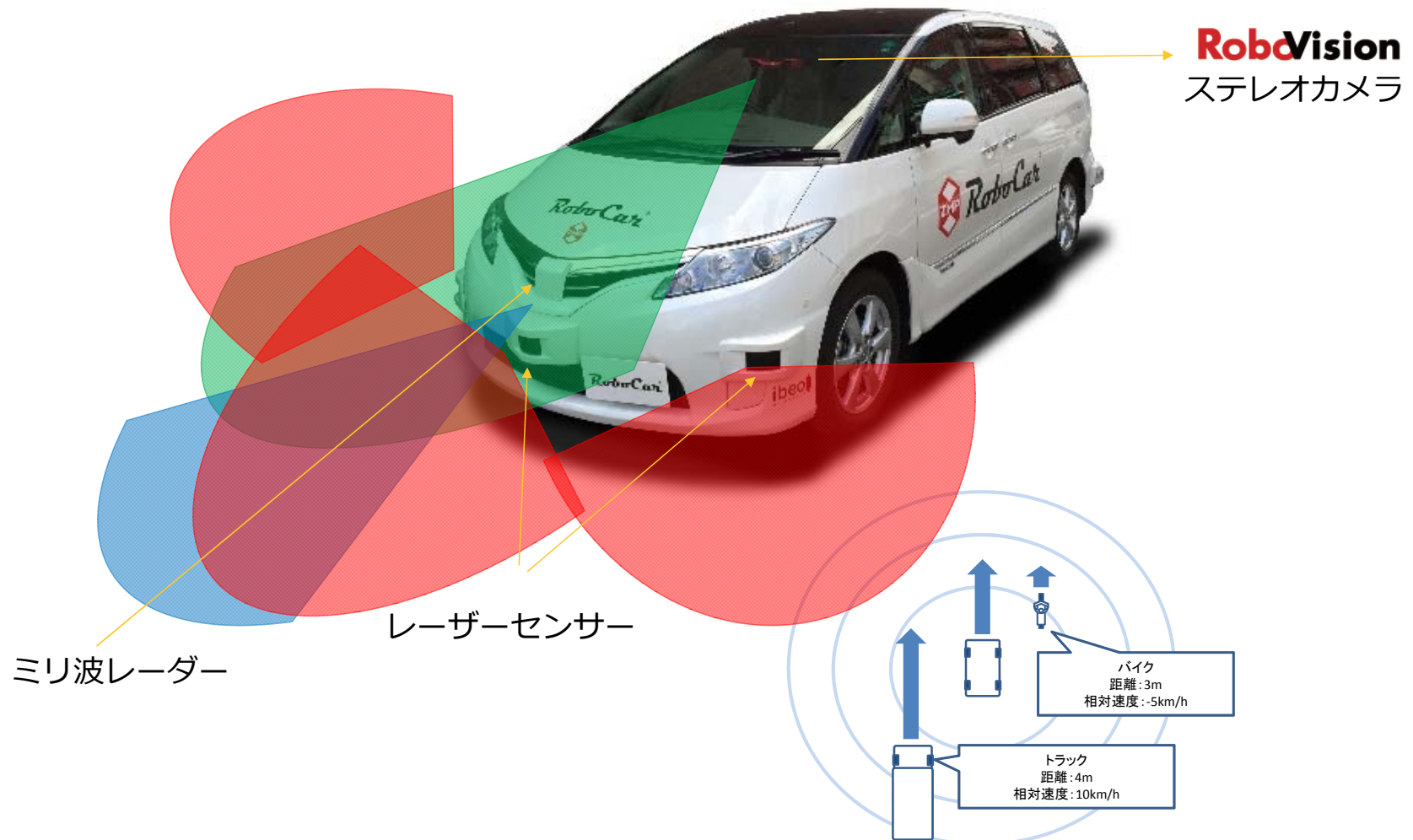
- 運転者がステアリングやブレーキ/アクセルを操作すると、即座に自動運転は解除され、手動運転に切り替わる仕組み（オーバーライド）。これにより、緊急時にはドライバーが危険を回避可能。
- 上記に加えて、緊急時に押すことで、車両を停止させることができる「緊急停止ボタン」を設置。

■ 運転

- 自動運転を行う道路では、基本的に左レーンのみを走行。左レーンに駐停車車両がいる場合に限り、安全確認後、レーンチェンジを実施。

(参考) 自動運転技術の仕組み

- レーザセンサー、ミリ波レーダ、カメラによる画像解析、GPS等の情報を統合し、解析を行うことで、自己位置を特定。
- 各種センサー等にて認識された周りの状況を元に、ハンドル・ブレーキ等を制御して運転を実施。



仙台市・神奈川県・愛知県などでの取り組み予定

- 仙台市：災害危険区域（荒浜地区）【本年度内を目処に実施】
 - 地区内の道路、小学校校庭内などで、レベル4の実証（デモンストラーション）を実施する。

- 神奈川県：環境整備に向けた準備中
 - 神奈川県において無人運転実証実験に向けた方策の検討を進められており、当社も協力を行っている。
(有人と無人の中間状態の創出など)

- 愛知県：名古屋市【本年度内を目途に実施】
 - 今春行った、全国初の『一般道路での実証』結果を踏まえ、3Dセンサーなどを用いた一層高度な実証の実施・サポートをロボットタクシー事業の基礎的研究として行うことを検討中。