

鳥取市で自動運転サービス導入を見据えた実証実験を開始 ～2025年の自動運転レベル4実装に向けたWILLERとティアフォーの連携第三弾～

WILLER 株式会社(本社:大阪府大阪市、代表取締役:村瀬茂高、以下「WILLER」)と株式会社ティアフォー(本社:愛知県名古屋市、代表取締役社長:加藤真平、以下「ティアフォー」)は、鳥取市(市長:深澤義彦)、日ノ丸自動車株式会社(本社:鳥取県鳥取市、代表取締役社長:中島文明)、日本交通株式会社(本社:鳥取県鳥取市、代表取締役:澤 志郎)と連携し、鳥取市次世代モビリティ推進会議(会長:日ノ丸自動車株式会社 常務取締役、協議会事務局:鳥取市都市整備部交通政策課)協力のもと、鳥取市の中心部において、自動運転サービス導入を見据えた実証実験(※)を2月15日(木)～25日(日)(予備日:2月26日(月)～29日(木))に実施します。



鳥取市は、約 765 km²と広大な面積を有し、地域交通の中核を路線バスが担っています。少子高齢化が進み地域交通の重要性が高まる中、運転手の高齢化や人員不足が課題となっています。持続可能な地域交通の構築には、地域活性化のための新しいモビリティの導入やバスターミナルを含む鳥取駅周辺のアクセスの再整備など、公共交通の利便性向上が重要です。そこで、持続性の高いサービスを構築する手段のひとつとして、公共交通の自動運転化を目指しており、2021年度には、鳥取砂丘周辺にて観光における自動運転サービスの構築に向けた実証を実施しています。

今回は、年間 30 万人が利用している 100 円循環バス「くる梨」(コミュニティバス)の自動運転化に向けた検証を行います。「くる梨」の緑コースの一部である約 4.6 km のルートを実行し、地域住民の社会受容性を高めるとともに、持続可能な運行に向けたビジネスモデルを検討します。また将来的には、鳥取駅バスターミナルを起終点に、生活に必要な施設だけでなく観光地も含む路線を自動運転化し、利用者が進んで自動運転による公共交通を利用して周辺地域を回遊することで、地域経済の活性化を目指します。

WILLER は、事業全体の推進・管理を担い、社会受容性醸成と社会課題の解決に注力します。ティアフォーは、2023年10月に[道路運送車両法のレベル4認可を取得](#)した自動運転システムの技術、ノウハウを活用した自動運転車両を提供し、特に自動運転走行技術実証に注力します。

今後も、WILLER のバス事業で培った交通事業者としてのノウハウと、ティアフォーの自動運転技術との連携を通じて、地域課題の解決を目指します。

※国土交通省の令和4年度「地域公共交通確保維持改善事業費補助金(自動運転実証調査事業)」に採択されています。

<自動運転バス一般試乗会予約について>

日程: 2月15日(木)~18日(日)、21日(水)~25日(日)計9日間

予備日: 2月26日(月)~29日(木)

運行スケジュール: 特設サイト

(<https://travel.willer.co.jp/maas/autonomousdriving-tottori-2023/>)にてご確認ください。

※特設サイトは、1月29日(月)10時より公開します。

運行ルート: 100円循環バス「くる梨」の緑コースの一部約4.6km

(鳥取バスターミナル~若桜街道~裁判所前~鳥取城跡周辺~鳥取県庁~若桜街道~鳥取バスターミナル)

予約: 特設サイト(<https://travel.willer.co.jp/maas/autonomousdriving-tottori-2023/>)よりご予約ください。

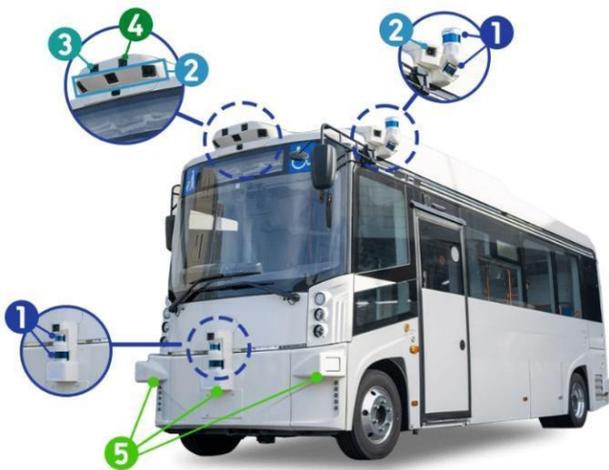
tottori-2023/)よりご予約ください。

※予約は、1月29日(月)10時より開始します。

※天候などにより、予備日にて運行する場合がございます。



<自動運転のしくみ>



LiDAR

レーザーを使用して歩行者、他車両など障害物の検知と障害物と車両の距離計測をします。

遠隔監視用カメラ

車内外の走行中の様子を撮影します。

物体認識カメラ

検知した障害物が人なのか、物体なのかを認識します。

信号認識カメラ

信号の灯色情報を認識します。

レーダー

<車両スペック>

車両: ティアフォー製 Minibus

乗車定員: 25名

(実証では試乗者11名+運行関係者で運行)

サイズ: 全長7.19m/全幅2.30m/全高3.05m

車両重量: 6,690kg

自動走行時最高速度: 35km/h

● 設定



・走行開始の前に、実際の運行ルート上のデータを集め、運行に必要な3Dマップを作ります。

● 認知



・3Dマップとセンサー類の技術を活用し、車両がどこにいるかを推定します。各種センサーとカメラが障害物を認知します。

● 判断



・走行中に収集したデータや自己位置を元に、道路上のルートに対して、障害物(歩行者・自動車など)の走行への影響を判断します。

● 操作



・車両が安全だと判断したら、ルートを進出し、障害物が走行に影響する場合は減速、停止し、安全な運行を行います。

<鳥取市次世代モビリティ推進会議>

・委員:

区分	所属	役職	氏名
公共交通事業者	日ノ丸自動車株式会社	常務取締役	田中 賢治
	日本交通株式会社 バス営業部	次長	山本 高広
	有限会社サービスタクシー	代表取締役	松浦 秀一郎
公共交通関係団体	一般社団法人鳥取県バス協会	専務理事	橋本 孝之
	一般社団法人鳥取県ハイヤータクシー協会	東部支部長	岡 周一
観光関係団体	一般社団法人麒麟のまち観光局	専務取締役	田村 正弘
学識経験者	鳥取大学工学部社会システム土木系学科	教授	谷本 圭志
国	国土交通省中国運輸局鳥取運輸支局	首席運輸 企画専門官	大林 正明
県	鳥取警察署交通第一課	課長	木原 弘貴
	鳥取県輝く鳥取創造本部 中山間・地域振興局交通政策課	課長	野坂 明正

・事務局:

鳥取市都市整備部交通政策課