

## 【お台場シティバリューアッププロジェクト】コンパクトな自動運転 EV バスでお台場を回遊 ～「SusHi Tech Tokyo 2024」の開催に合わせ、乗車体験を実施します～

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」)は、自動運転による移動サービスと、周辺施設と連携した賑わい創出コンテンツを掛け合わせることでシティバリュー向上を目指す「お台場シティバリューアッププロジェクト」において、5月12日(日)～6月12日(水)のうちの22日間、シンボルプロムナード公園内で2台の自動運転 EV バスを運行し、乗車体験を実施します。なお、5月12日(日)～5月26日(日)においては、東京都が開催する「SusHi Tech Tokyo 2024」(以下「イベント」)のショーケースプログラムとして運行します。



東京都では、「未来の東京」戦略において、2025年の無人自動運転による移動サービスの実現を政策目標として掲げるとともに、デジタルの力で東京のポテンシャルを引き出し、都民が質の高い生活を送る「スマート東京」の実現を目指しており、臨海副都心エリアは先行実施エリアの一つとなっています。

本運行は、コンパクトな自動運転 EV バスがシンボルプロムナード公園内を周遊し、下記3つの検証を行います。

- ① 有明エリアまでの延伸や、イベント来場者・インバウンド観光客増加に伴う混雑回避や回遊性向上のためのルート設定
- ② 広告や優待サービス等のイベント連携等におけるビジネスモデル効果
- ③ イベント期間中～期間後の長期運行での自動運転 PR や専用走行レーンの表示拡大等による社会受容性醸成

事前予約をすれば大人から子どもまで乗車することが可能ですので、新しいモビリティを是非体験ください。

WILLER は、自動運転を活用することであらゆる人が自由に移動できる世界を実現し、周辺施設などと連携しながらまちの賑わいを創出することで、持続可能なまちづくりに貢献することを目指します。

<乗車体験について>

【特設サイト】

<https://travel.willer.co.jp/maas/autonomousdriving-odaiba/>

【日程】

2024年5月12日(日)～6月12日(水) (毎週月曜日、火曜日は運休)

※大雨などの場合は、運休の可能性があります。

※運行スケジュール詳細は、特設サイト(<https://travel.willer.co.jp/maas/autonomousdriving-odaiba/>)でご確認ください。

【運行ルート】

<運行期間中の水～金および6月1日(土)・2日(日)・8日(土)・9日(日)>

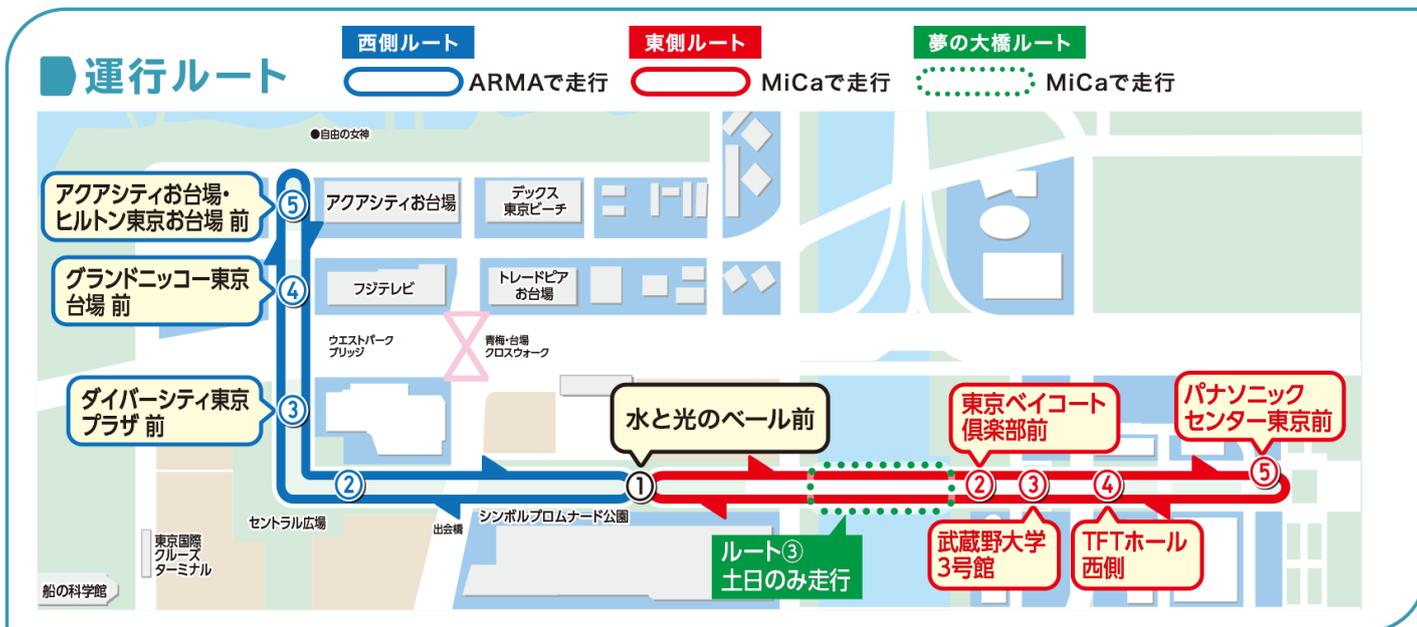
・運行ルート: 西側ルート(「ARMA」が走行)/東側ルート(「MiCa」が走行)

・運行日: 5月15日(水)～17日(金)、5月22日(水)～24日(金)、5月29日(水)～6月12日(水)(月曜日・火曜日は運休)

<SusHi Tech Tokyo 2024 期間中の土日>

・運行ルート: 夢の大橋ルート(「MiCa」が走行)

・運行日: 5月12日(日)、18日(土)、19日(日)、25日(土)、26日(日)



【使用車両】

ARMA(フランスの NAVYA 社製)

MiCa(エストニアの Auve Tech 社製)

【参加料】

無料

【募集人数】

ARMA :1 便あたり 8 人 MiCa:1 便あたり 6 人

【参加方法】

事前予約制

【申し込み方法】

特設サイト(<https://travel.willer.co.jp/maas/autonomousdriving-odaiba/>)からお申し込みください。

【募集期間】

出発前日の正午まで

※予約なしでお越しになる場合、当日空席があればご案内可能です。

## 【当日の集合】

予約時にご登録の乗車場所に出発時刻の5分前までにお越しください。

※乗車場所により係員がいない場合がございますので、出発時刻まで乗車場所でお待ちください。

## <「お台場シティバリューアッププロジェクト」について>

### 【テーマ】

周辺施設の回遊性向上

### 【概要】

臨海副都心エリアにおける自動運転車両を活用した新たなモビリティサービスの実用性などについて、周辺施設と連携し、実環境を想定した実証を行う。具体的には、臨海副都心エリアの回遊性を高めつつ自動運転の受容性も高めることを目的としたサービスの実証を行う。

### 【実施者】

東京都（事業プロモーター：日本工営株式会社）

### 【事業者】

WILLER 株式会社、BOLDLY 株式会社

### 【使用車両概要】

#### <MiCa>

- ・最高速度：19km/h（本実証では最高速度 10km/h で運用します）
- ・乗車定員：8名※本実証ではオペレーター1名、係員1名、乗客6名で運用

#### <ARMA>

- ・最高速度：19km/h（本実証では最高速度 10km/h で運用します）
- ・乗車定員：11名※本実証ではオペレーター1名、係員1名、乗客8名で運用

## 自動運転の仕組み

### ● 設定

走行を始める前に、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。各種センサー類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

安全だと車両が判断したら、ルートを進行します。障害物が走行に影響する場合は減速、停止し、安全に進行します。

