

## 「2023KAWASAKI 新モビリティサービス実証実験」自動運転バスの実証実験について

### 自動運転バス実証実験運行について

川崎の交通における大動脈である産業道路において行われる自動運転バスの実証実験は、将来的な社会実装を見据えながら、まずはバス運転者の負担軽減を目指しレベル2での実証実験運行を行います。

なお、大型バスを使用した自動運転バスの実証実験運行は川崎市内では初めてとなります。

#### ●自動運転バス実証実験概要

- (1) 実施期間：2023年10月23日（月）～27日（金）
- (2) 実証区間：臨港バス塩浜営業所～産業道路～大師橋駅
- (3) 車 両：日野レインボーⅡをベースとした自動運転バス  
 （定員：運転席 1名、座席 24名）  
 ※埼玉工業大学が開発する車両を使用します
- (4) 運行便数：1日6往復（運行時間：9：00～17：00）  
 ※今回は技術検証を目的としており、一般のお客様はご乗車できません。ご了承ください。  
 ※当日の天候や車両のメンテナンス状況などにより運行予定が変更となる場合がございます。
- (5) 自動運転レベル：レベル2：運転士が乗車し、状況に応じて自動・手動を切替えて運転いたします。

### 自動運転バス実証実験運行の役割について

参加予定企業名	主な役割
川崎鶴見臨港バス株式会社	実証全体管理、コーディネート運行管理、及び、保安ドライバー
アイサンテクノロジー株式会社	高精度3次元地図作成、運行支援
A-Drive株式会社	自動運転サービスの社会実装支援
<b>株式会社東海理化</b>	<b>遠隔監視システム</b>
埼玉工業大学	車両技術提供
損害保険ジャパン株式会社	自動運転リスクアセスメントの提供
SOMPORリスクマネジメント株式会社	自動運転リスクアセスメントの提供

### 自動運転車両について



自動運転システム	Autoware（ティアフォー）
乗車定員	58名（23名）実証時は最大18名程度を予定
装備品	LiDAR：5機、GNSS：2機、IMU：1機 カメラ：1機（信号認識・物体認識） 遠隔システムカメラ 車室外：10機 車室内：5機
走行方法	GNSS+3Dマップ方式
各種システム	高精度3次元地図（アイサンテクノロジー） <b>遠隔監視システム（東海理化）</b>
運行体制	保安ドライバー（川崎鶴見臨港バス） オペレーター（アイサンテクノロジー）

- Autoware…自動運転システム用のオープンソフトウェア。Autowareは、The Autoware Foundationの商標です。
- LiDAR(ライダー)…対象物に光を照射し、その反射光を光センサーでとらえ物の位置や距離を測定します。
- GNSS…GPSを含む衛星測位システムで、地球上の任意の位置を正確に特定するために使用される位置情報サービスの総称
- IMU…機体の姿勢制御を行うためのセンサー