

2023年1月12日

京成バス株式会社 損害保険ジャパン株式会社 アイサンテクノロジー株式会社 株式会社建設技術研究所 埼玉工業大学 株式会社東海理化

2022年度 千葉市未来技術等社会実装促進事業

自動運転車社会実装サポート事業に基づく 自動運転実証実験の実施について

2023年1月21日(土)、22日(日) 幕張新都心で「自動運転車」の実証実験を実施します

京成バス(本社:千葉県市川市、社長:齋藤 隆)、損害保険ジャパン(本社:東京都新宿区、社長:白川 儀一、以下「損保ジャパン」)、アイサンテクノロジー(本社:愛知県名古屋市、社長:加藤淳)、建設技術研究所(本社:東京都中央区、社長:中村哲己)、埼玉工業大学(所在地:埼玉県深谷市、学長:内山 俊一)、東海理化(社長:二之夕裕美)の6社(以下「実施事業者」)は、千葉市(市長:神谷 俊一)より公募された千葉市未来技術等社会実装促進事業の「自動運転社会実装サポート事業」(以下「本事業」)に採択されました。

提案した事業計画に基づき、2023年1月21日(土)、22日(日)に幕張新都心地域において自動運転車の実証実験を行うこととなりましたので、お知らせいたします。



実証実験で使用する自動運転車(埼玉工業大学提供)

2022年度 千葉市未来技術等社会実装促進事業 自動運転車社会実装サポート事業に基づく自動運転実証実験の実施について

1. 背景と経緯

千葉市では、2016年1月に「幕張新都心を中核とした『近未来技術実証・多文化都市』の構築」を掲げ、国家戦略特区の指定を受け、先端技術を活用したドローンや自動運転等の技術実証や新たなビジネスモデルの創出に向けた取組が進められてきました。その一環として、高齢者や障がい者、さらに外国人を含めた多様な方がその時々の交通事情等に応じたモビリティを選択し、すべての人々がストレスなく付加価値のある快適な移動を実現するため、幕張新都心内の駅、住居地区、商業施設、公園(海辺)等の拠点間を結ぶ地域限定、路線限定ルートでの自動運転車の導入を見据え、社会実装を想定した実証実験の実施事業者が公募されました。

実施事業者は、千葉市の公募趣旨・目的に賛同し、連名で事業計画を策定し、 千葉市に対して提案を行い採択されました。提案では、幕張新都心地域での自動 運転の技術的課題とその解決方法を検証するとともに、2023年3月のJR京葉線 幕張豊砂駅開業を見据え、地域住民の生活に必要な旅客輸送の確保、都市の回 遊性向上や街全体の賑わい創出に向けた、自動運転技術による移動サービス実装 の可能性を検証することを目指しています。

2. 本事業における実証実験の概要

実施事業者は自動運転移動サービスの社会実装に向け、「技術検証項目」と「サービス検証項目」の検証を行います。

実証概要は以下の通りです。

実施期間	2023年1月21日(土)、22日(日)
使用車両	日野レインボー II ベース中型自動運転バス (自動運転システムAutoware、LiDAR、GNSSアンテナ等搭載) 実証時定員:14名(運転士を除く)
	7755

●技術検証項目 ① 車両・自動運転技術の検証 (LiDARによる自社位置推定技術、遠隔監視など) ② 道路環境・交通環境への適用検証 検証項目 ●サービス検証項目 ① 自動運転バスの社会受容性の検証 ② 自動運転バスサービスの事業性の検証 イオンモール幕張新都心~ZOZOマリンスタジアム ~幕張ベイタウン~幕張ベイパーク~イオンモール幕張新都心 イオンモール幕張新都心 走行ルート **ZOZOマリンスタジア**ル OpenStreetMap contributors (https://www.openstreetmap.org/copyright/ja)

※オープンソースの自動運転ソフトウェア(Autoware は、The Autoware Foundation の登録商標です。)

本実証において自動運転車に試乗していただくモニターを募集しています(若干名)。 試乗を希望される方は、下記QRコードよりご予約いただけます。



3. 本事業に参画する各社の役割分担

事業者の名称	役割
京成バス	自動運転ドライバー手配、実証全体総括
損保ジャパン	自動運転リスクアセスメント、実証全体統括補佐
アイサンテクノロジー	自動運転車両手配、自動運転用3次元地図作成 自動運転走行の遂行、技術評価結果まとめ
建設技術研究所	アンケート調査計画及び調査の実施 調査結果の集計・ニーズや社会的受容性の分析 報告書全体まとめ
埼玉工業大学	自動運転車両提供、チューニング支援、 ドライバートレーニング対応
東海理化	車体周辺の遠隔カメラ映像伝送機能の提供・評価

4. 本事業に関連する「SDGs」









以 上