

# 基準緩和認定実例(実証)

## ○全体概要

実証事業者	Japan Innovation Challenge実行委員会、SBドライブ株式会社(現:BOLDLY株式会社)
実証期間	2019年10月5日～7日
実証実験の概要	経済産業省と国土交通省が推進する「スマートモビリティチャレンジ」のパイロット事業として、フランス製自動運転車両NAVYA ARMAを活用した公道実証実験を実施した。

## ○実証の概要

走行場所	北海道上士幌町	
走行環境条件	走行空間	混在空間(車両・歩行者有り)
	交通環境	右折あり/左折あり・信号あり
	走行時間帯	9:00-16:30
	天候	荒天時を除く
	実証時最高速度	15km/h
インフラとの連携の内容	特になし	
車両内外の保安要員の有無	有り	
保安要員有りの場合、配置場所	車両前方右側座席	

### <走行空間の写真等>



## ○車両の基礎情報

ベース車両	NAVYA ARMA
システムの類型	特別装置自動車
最高速度	20km/h
定員	11人
立席・着席	立席無し

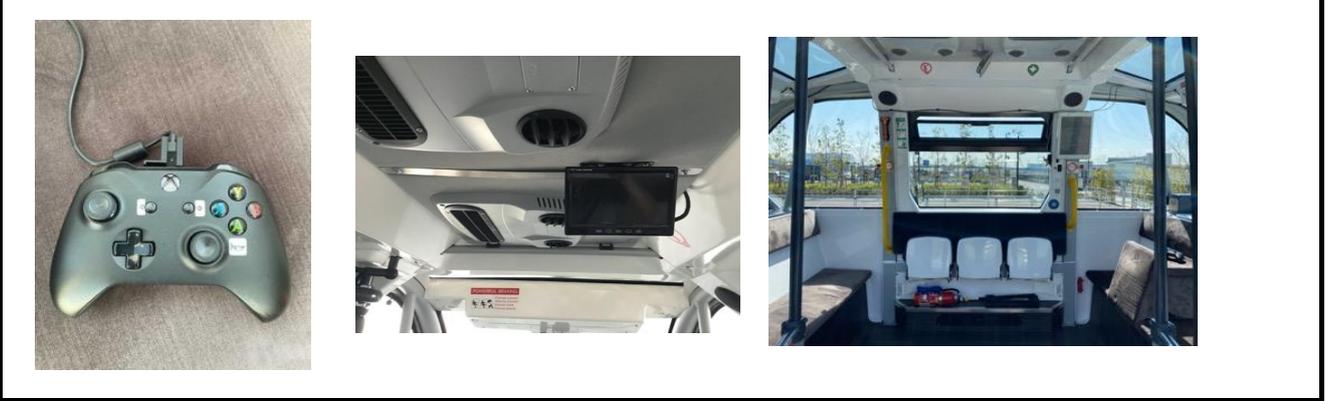
### <車両の外観写真等>



○主な基準緩和項目と代替の安全確保策とその考え方

<p>保安基準11条1項 かじ取り装置</p> <p>保安基準105条1項第3号 保安基準183条1項第3号 運転者席</p>	<p>汎用コントローラを持ってかじ取り装置の代替とする。コントローラ断線時や、コントローラが運転手の手から離れた場合には、車両が自動的に停止する。</p> <p>本車両では、運転者が乗客と対面できるよう運転者席が車両進行方向に対して右後方に設置されているところ、運転者の前に乗客が着席し、視界を遮る恐れがある。そのため、運転席を立席とし、直前直左の視界をカメラで確保するとともに直左後方は後写鏡によって視界を確保する。</p>
---	---

<緩和対象箇所の写真等>



○基準に適合させるために実施した改造事例

従来の車両の仕様としては、前後どちらでも走行できるよう設計されているところ、日本の保安基準に適合させるため、制動灯・後退灯を新規に取り付けた。

<改造箇所の写真>



○ヒヤリ・ハット事例(発生内容、原因、対策等)

<ヒヤリ・ハット状況の写真や図など>