自治体名：静岡県静岡市

自動運転社会実装推進事業

最終報告書（公開版）

**【事業背景・目的】**

清水港周辺地区は、新たな人流に対応した交通が必要になるが、乗務員不足問題により新しい交通の導入が見込めない現状である。自動運転技術を導入することにより、地域内の利便性や魅力の向上を図り、「若者に選ばれるまち」の拠点として成長させることが目的であり、エリア価値向上につながると考えている。

**【事業内容】**

走行候補ルート(２案)にて、調査業務として、高精度３次元地図の作成、リスクアセスメントおよびODDアセスメントを実施した。

**【検証項目・検証方法】**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 項目 | 検証項目 | 検証方法 |
| 経営面 | ― | ― |
| ― | ― |
| ― | ― |
| 技術面 | 高精度３次元地図の作成 | シミュレーション |
| リスクアセスメントおよび  ODDアセスメント | 机上調査  現地調査  シミュレーション |
| ― | ― |
| 社会受容性面 | ― | ― |
| ― | ― |
| ― | ― |

**【検証・分析結果】**　（※前章【検証項目・検証方法】と連動した報告内容を記載ください）

■経営面

本年度、検証無し。

■技術面

**高精度３次元地図の作成**

実装を検討している走行経路及びその周辺の測量を行い、高精度3次元地図を作製した。作成した地図を用いてシミュレーションを行い、地図の健全性を確認するとともに走行可否について初期的な検証を実施した。

　以下に示す、現地調査で懸念点として抽出されたクランク形状の経路や、レーンチェンジや合流を必要とする区間について、走行可能であることが確認できた。

　以上の結果をもって、２つある経路候補の精査・比較を行い、実証および実装を目指す経路を選定する。

**リスクアセスメントおよびODDアセスメント**

　机上調査にて、過去の事故履歴を含む走行経路と周辺環境の調査および事前に想定されるリスクの洗い出しを行った。その成果をもとに現地調査を実施し、走行経路上の各ポイントにおけるリスクを抽出する等の走行環境（ODD）アセスメントを実施した。以上の調査を踏まえ、上記にて作成した地図にて懸念箇所を含むシミュレーションを実施し、課題の確認と対策の検討を実施した。

　課題抽出及び対策の立案結果をもとに、来年度以降、走行する際に技術的・運用的対策を実装する。

■社会受容性面

本年度、検証無し。