自治体名：愛知県岡崎市

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】**

・生活需要に欠かせない東岡崎駅（まちなか）から中央総合公園への路線バスルートを維持・補完に向け

て、自動運転により運転士不足の問題を緩和し路線バスの維持継続性を高める。

・2024年WRC・2026年アジア大会等のイベント開催時の移動需要の急増へ対応するため、自動運転により既存の公共交通を補完することを目指す。

**【事業内容】**

■運行場所・運行期間



■運行車両

・ポンチョ（日野自動車）

**【検証項目・検証方法】**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 項目 | 検証項目 | 検証方法 |
| 経営面 | 乗車人数 | 車内でスタッフがカウント |
| 乗客料金の意向 | 乗客向けアンケートを実施 |
| 技術面 | 自動走行率 | 自動運転システムで算出 |
| 自動走行での手動介入数 | 車内でスタッフがカウント |
| 路駐回避の成功率 | 路駐回避を検証する区間を設定し、車内スタッフが成功数をカウント |
| 社会受容性面 | 安全性に関する受容度調査 | 乗客へのアンケート |
| 再利用意向 | 乗客へのアンケート |

**【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

〇結果

テーブル

自動的に生成された説明

・乗車人数の目標値は車内の視認性確保やWRCによる道路規制等を考慮し、435人に変更。目標達成。

・乗客料金は路線バス料金である目標値に近い結果。引き続き運行コスト削減等の費用圧縮策を検討。

■技術面

テーブル

自動的に生成された説明

・介入理由は右左折時の周辺の交通参加者に対する危険回避が最多。交差点における対向車挙動検知技術の向上が必要。

・岡崎市では3D LiDAR を用いて人流の見える化に取り組んでおり、2025年度事業では右左折対策として路側に3D LiDARを設置し、車両との直接連携を検討。

・路駐回避は人工的に設置した車両で検証。2025年度事業では公道走行時の回避検証の実施を検討。

■社会受容性面

テーブル

自動的に生成された説明

・安全性に関する受容度調査ではルート①・③がブレーキ制動の強さ、ルート②がヒヤリハットの発生が乗客に不安を与えたと分析。

・再利用意向ではルート③の回答結果が低いが、当日ルートの一部が封鎖されていた影響により待ち時間が増大したことが要因。