

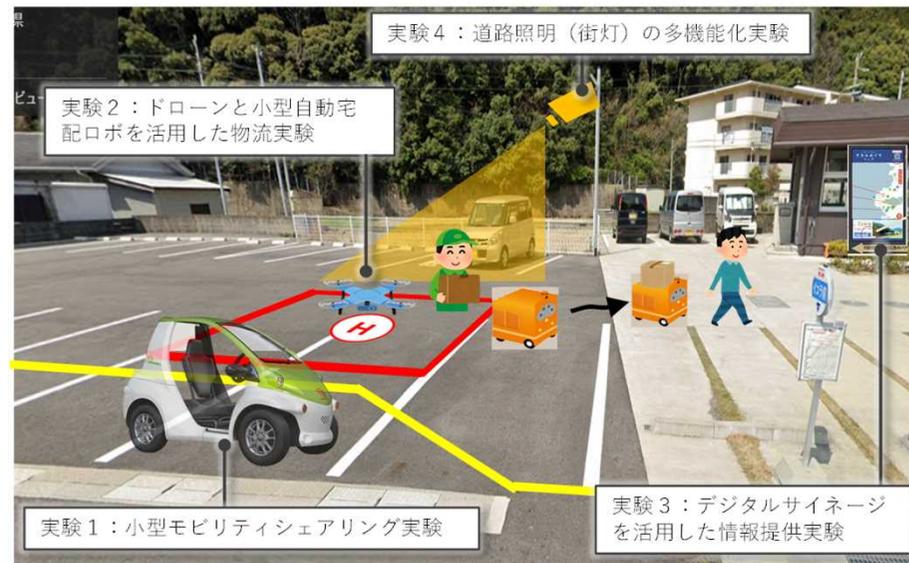
⑩【複数年度(2年目)】人流、物流、情報のシームレスな利活用を実現するための路側マネジメント実験(和歌山県すさみ町)

1. 実験概要、留意すべき項目

- DX社会に最適な交通や物流サービスを展開するためのサービスや道路施設等の仕様や構造の検証を行う。

2. 実験内容、実験結果

- ① 小型モビリティシェアリング
⇒今回設定した駐車スペースで安全に駐車・発進が可能であることを確認
- ② ドローンと小型自動宅配ロボを活用した物流
⇒全ての回答者がドローンから小型自動宅配ロボへの荷物積み替え時にスペースが十分に確保されていると評価
- ③ デジタルサイネージを活用した情報提供
⇒実用性やコンテンツに対する具体的なニーズを把握
- ④ 道路照明(街灯)の多機能化
⇒AIモデル開発時の学習環境(東京/品川)と異なる環境(すさみ町)でも、自動車を検出・カウントすることができ、AIモデルがすさみ町でも適応できることを確認



実験イメージ

3. 意見と検討、対応方針

意見	意見に対する検討、対応方針
認知能力の衰えにより自家用車を運転できない人であっても、小型モビリティであれば運転できるようなものであれば良いと考える。	高齢者への有効性を引き続き確認する。
技術的な実験となっており、すさみ町が何に困っていて、この技術でどのように解決できるのかがわからない。	住民・地域側の問題点・ニーズの整理を行う。

⑩【複数年度(2年目)】人流、物流、情報のシームレスな利活用を実現するための路側マネジメント実験(和歌山県すさみ町)

4. 本格実施に向けた課題、今後の取り組み予定

課題	対応方針
駐車マスを越えて後退して駐車する事象が多くみられた。	実際に車両軌跡で設定した駐車スペースを構築し、検証を行う。
ドローンの離着陸誤差は最大約20cm程度であり、最低2,720mm程度の空間が必要である。また、回答者の80%以上がドローンの飛行中・離着陸時に危険と感じていないが、一方で危険と感じた方からは「ドローンが何をしているかわからない」という機械に対する不安の声も確認された。	離着陸スペースに人・車が入らないようにする工夫(立入防止柵で囲う、人が立ち入れない高所に配置する等)や、周辺に注意喚起する工夫(ドローン接近時に、多機能道路照明を用いてライトで注意喚起、デジタルサイネージを用いて音と文字で注意喚起)を検討していく。
小型自動宅配ロボは、駐車車両等の支障物を回避する時には、対象物との離隔が必要で車道中央に膨らんで走行する必要があり、幅員が狭い道路において、後続車の追い抜きや対向車の離合ができない可能性がある。	既存の道路空間に導入していく際は、小型自動宅配ロボの安全に通行可能な幅員の道路を設定し、道路幅員内に通行空間を明示していく。
整備の際には既設の電柱・電線が支障となる場合が存在する。	電柱の移設や電線の地中化も含めて検討し、適用可能な環境を整備していく。

5. 今後のスケジュール

- R5年度 想定条件下における、未来技術導入実験
- R6年度 具体的なモデル(採算性)の検討・改善、住民の需要調査(負担に対する意向調査)
- R7年度以降 実施主体、運用体制、事業展開手法など実装に向けた検証

6. 制度改正、マニュアル作成、全国展開に向けた提案

- 人口の少ない地方部でシェアリング事業を実装するには移動する範囲が広く、小型モビリティシェアリングだけではなく、小型モビリティ以外の移動手段(電車、バス、飛行機、自動運転車両)と連動した総合的なユースケースの検討が必要である。
- 人口の少ない地方でもネットワークに繋がり、その地域のニーズに沿った環境を整備できればエリア毎に解像度の高い情報提供が可能となる。特に、地方部でスマートフォンを持たない方々へのリアルタイムな情報提供や、タッチパネル式サイネージを用いた公共交通(オンデマンド交通)への利用も考えられる。