

## 主な取組事項

### ■ 自動運転レベル4に向けて

- ① レベル4許認可取得に向けた取組
- ② 遠隔監視の機能強化
- ③ 車両運用面の改善・高度化

### ■ 安全・安心・安定した路線バスとしての運行体制の確立

- ① 路線バス通年運行を通じた課題の洗い出し・改善
- ② 全ルート自動運転走行に向けた技術導入

### ■ 小松市をフィールドとした実証実験

- ① 総務省 地域デジタル基盤活用推進事業(自動運転レベル4検証タイプ)
- ② 国土交通省 路車協調システム実証実験

## 国支援制度の活用

【国土交通省】  
地域公共交通確保維持改善事業費補助金  
(自動運転実証調査事業)

補助率：10/10

【内閣府】  
デジタル田園都市国家構想交付金  
[地方創生推進タイプ (Society5.0型)]

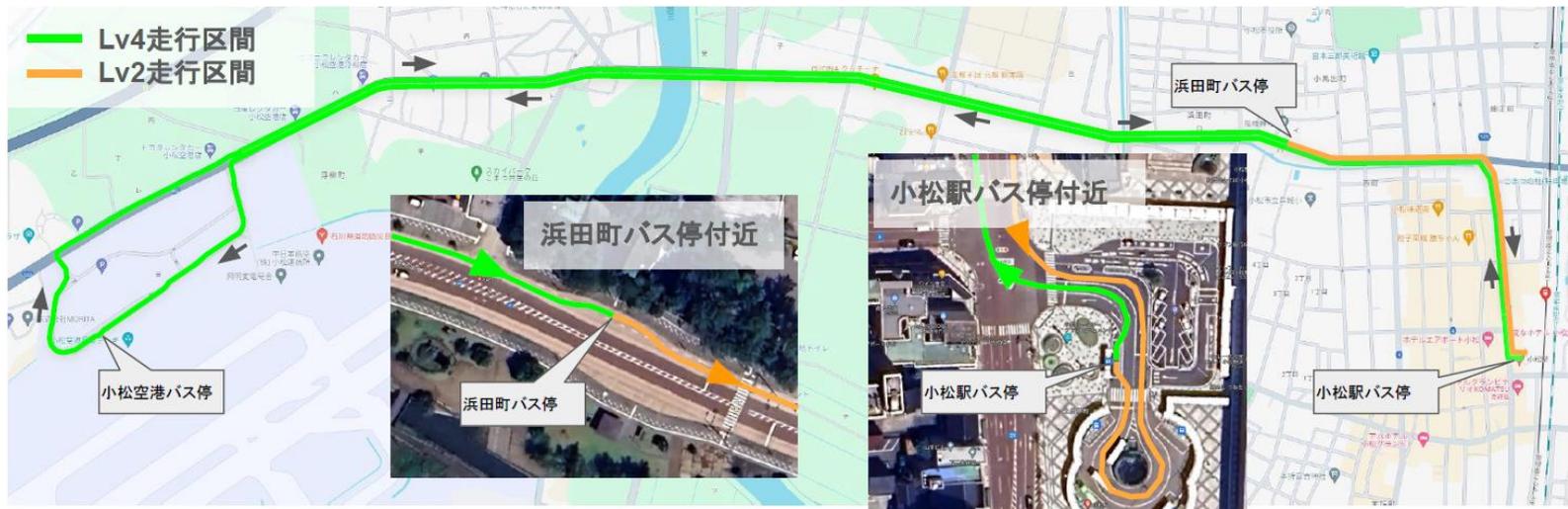
補助率：1/2



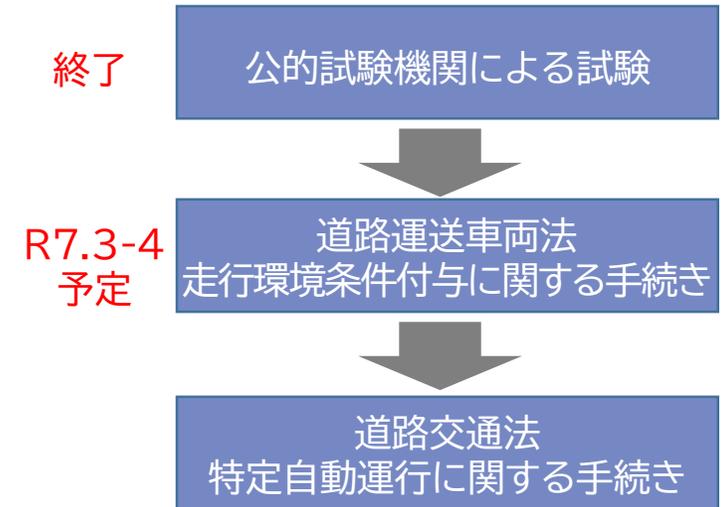
# ① 令和6年度の取組について – 自動運転レベル4に向けて –

## ① レベル4許認可取得に向けた取組

- 自動運転システムやセンサーの調整を行うとともに、**L4走行プログラム**による試験走行を実施
- **公道走行WG**による自動運行装置の安全性に関する論点検証を実施
  - ➡ **追加の安全性評価**を行った上で、  
下図Lv4走行区間について、手続きを進める旨の意見を得る



### 【今後の手続き】



### 【今後の課題】：浜田町バス停→小松駅

- ・ 細工町交差点右折に向けた**レーンチェンジ**(実勢速度 59km/h)
- ・ 細工町交差点の**右折**(実勢速度 59km/h、対向直進車線 2車線)

R7年度  
具体的な対応策を検討

# ① 令和6年度の取組について – 自動運転レベル4に向けて –

## ② 遠隔監視の機能強化

- 2台を同時に監視できる環境を構築
- 遠隔監視画面の録画機能
  - ※ドライブレコーダーに加え、現場での速やかな状況確認が可能に

## ③ 車両運用面の改善・高度化

- 車内放送と行先表示機のシステム連動 ※L4路線バス運行に向け人の操作を最小化
- 特定自動運行中である旨を表示する機器設置に向けた検証環境構築 ※道交法第75条の20
- 県内整備工場での特定整備(自動運行装置) 認証取得 ※自動運転車両の整備環境を地域に構築
- 積雪・凍結に関する調査 (走行データの収集)



行先表示機(改修後)



道路交通法に定められた表示の為の機器



雪道・凍結調査

# ① 令和6年度の取組について –安全・安心・安定した路線バスとしての運行体制の確立

## ① 路線バス通年運行を通じた課題の洗い出し・改善

- ドライバーからの聞き取りにより、速やかに課題を把握、改善につなげる

【例】・ 不具合の報告（通信面、システム面、車内設備 など）

- ・ 意図しない急ブレーキ発生個所の把握（いつ、どこで、どのようなときに）
- ・ 車庫の前で自動運転システムの起動を可能に

】 ログ等から原因を特定、改善へ

## ② 全ルート自動運転走行に向けた技術導入

- 回送ルートの自動運転対応を実施（リスクアセスメント、高精度3次元地図作成）

- 信号情報提供システム導入拡大（走行ルート7箇所、回送ルート1箇所）

- 安定した遠隔監視に向けた通信品質調査

R7.3完了予定



回送ルートのシステム調律



新たに信号連携を行う細工町交差点



通信品質調査

# ① 令和6年度の取組について –小松市をフィールドとした実証実験–

## ① 地域デジタル基盤活用推進事業(自動運転レベル4検証タイプ)【総務省】

- 路線バス運行中、待ち時間等にセキュリティ更新等を短時間で実施するためのデータ送受信に関する実証を行い、**大容量データの送受信が可能**であることを確認
- 無信号丁字路の非優先道路側からの右折において、高速で接近する車両が存在する場合の右折支援に関する実証を行い、**接近車両の情報を取得**できることを確認



L5G設備  
(小松駅バスターミナル)



下牧町交差点での右折(回送ルート)

## ② 路車協調システム実証実験【国土交通省】

- 交差点等の複雑な道路環境に対し、車載センサーに加え、道路インフラ側から支援
  - ・ 道路に4Kカメラを設置し、**車載センサーの範囲外の交通参加者**を物標情報に変換
  - ・ 自動運転システム側に情報(L5G)を送り、**認知機能に統合して可視化**できることを検証し、可能であることを確認した



路車協調システムが捉えた接近中の車両