

令和6年2月9日

市政記者クラブ様

住宅都市局都市計画部交通事業推進室
担当：福田、加藤（052-972-2771）

ガイドウェイバスへの自動運転技術導入に向けた 大型自動運転バスによる実証実験を実施します ～自動運転バスによる都市部の基幹的公共交通実現に向けた取組～

本市では、ガイドウェイバス志段味線（愛称：ゆとりーとライン）において、自動運転技術を活用した新たなシステムの導入を検討しています。

今年度は、検討の一環として実施する実証実験において、大型の自動運転バスを走行させ、車両制御の精度を検証する実証実験を下記のとおり実施しますので、お知らせします。

なお、本実験は、国土交通省の「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）」に採択を受けて実施するものです（令和5年10月18日資料提供済）。

記

1. 実験期間

令和6年2月12日（月）～2月21日（水）まで

2. 実験概要

（1）実験場所

本市が所管する守山南部処分場（愛知県尾張旭市）の管理通路



出典：名古屋都市計画写真地図（令和2年撮影）

走行ルート

(2) 実験内容

ガイドウェイバス専用道（高架区間）の幅員や急カーブを部分的に再現した実験区間において、運転士が乗車した状態でハンドル操作や加減速操作をシステムにより自動走行（自動運転レベル2^{*1}）し、自動運転用センサを使用した各種誘導方式^{*2}による車両制御の精度を検証します。

※1 自動運転レベル2

システムがハンドル操作やアクセル・ブレーキ操作を実行し、緊急時は運転士が介入。運転の主体は運転士。

※2 各種誘導方式

ア 磁気マーカシステム（GMP S）：道路に敷設された磁気を発するマーカ（磁気マーカ）を、車両に取り付けられた磁気センサーモジュールで読み取り、車両の自己位置を正確に特定する方式。

「GMP S（Global Magnetic Positioning System）」は、愛知製鋼株式会社の登録商標。

イ GNS S方式：Global Navigation Satellite Systemの略。複数の衛星からの情報を基に衛星からの距離を計測し自車位置を測定。

ウ 3Dマップ方式：自動運転車両の走行経路の設定に用いられる3Dの地図により、自己位置の推定を行う方式。

(3) 実験車両

アイサンテクノロジー株式会社保有の大型自動運転バス



走行車両

3. その他

実験期間内に、報道関係者向けの試乗及び市長の取材対応を予定しています（一般市民向けの試乗は実施しません）。