

平成30年7月2日

株式会社 会津ラボ

福島県浪江町における自動運転の実用化に向けた実証実験(第二期)採択決定！

株式会社会津ラボ(本社：福島県会津若松市、代表取締役社長：久田雅之、以下会津ラボ)は、福島県の「平成30年度地域復興実用化開発等促進事業」の公募に応募し、「自動運転に係る情報基盤の構築及びまちなか巡回車両の実用化に向けた実証実験」(以下、「本実証実験」という。)が採択されましたので、お知らせいたします。

本実証実験は、平成31年度までに自動運転車両を用いた公共交通サービスの実現と関連する情報基盤の構築を目的としており、今回は、前年度の第一期採択からの継続応募となります。

具体的には、浪江町駅周辺において、自動運転による巡回交通サービスを実現し、当該自動運転車両で使用される各種センサ類のデータや3次元マップ等を地域情報基盤として共通利用できるシステム開発を実施します。

第一期である平成29年度は、①ブロックチェーンを活用したレーザーセンサ向け情報基盤の開発、②3次元マップの取得及び主要道路における自動運転実施の可否検討を進め、浪江町における当該想定道路において自動運転での車両運行が可能であることを実証してきました。第二期の平成30年度においては、開発したプラットフォームによる運用を開始すべく、福島トヨペット株式会社(本社：福島県郡山市、代表取締役社長：佐藤修朗)と協業し、実際に公道にて、実走段階であるレベル3(ドライバーが介入できる状態での自動運転)の検証を行ってまいります。

今後も、学術機関や国内における自動運転実証の実績ある事業会社の協力のもと、会津ラボが有する技術開発力を活かし、過疎地域や高齢者向けの公共交通機関として自動運転による移動サービス等のソフトウェア・運行に係るノウハウを収得することにより新規事業の創出に努めてまいります。

※自動運転はNHTSA(米国運輸省高速道路交通安全局)が自動化のレベルを5段階で分類している。

レベル1：運転支援機能(自動ブレーキ、オートクルーズコントロールなど)

レベル2：部分的自動化(操舵、加減速のうち複数の運転支援を実行)

レベル3：条件付自動化(全ての運転作業を自動化、緊急時にドライバーが介入)

レベル4：高度運転自動化(ドライバーはいかなる状況においても運転作業に関与しない※領域限定的)

レベル5：完全自動化(ドライバーはいかなる状況においても運転作業に関与しない※領域限定的ではない)

※ここでの「領域」は、必ずしも地理的な領域に限らず、環境、交通状況、速度、時間的な条件などを含む。

本件に関するお問合せ

株式会社会津ラボ(久田)

TEL:0242-23-8285

EMAIL:info@aizulab.com

http://www.aizulab.com

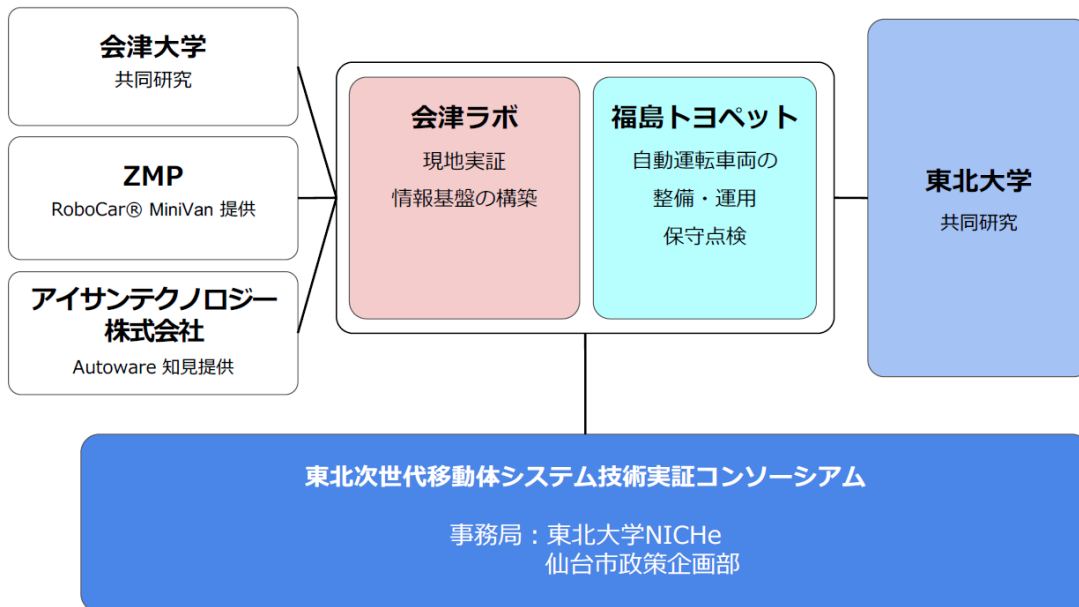
NEWS RELEASE

■ 本実証実験（第二期）の内容について

第一期で取得した浪江町駅周辺の3次元マップを使用し、今夏から順次、公道での実証試験を目指して関係機関との運行試験ルート調整を行っていきます。

なお、自動運転車両はZMP株式会社のRoboCar MiniVanを採用し、自動運転に係るソフトウェアはLinuxとROSをベースとしオープンソースによって開発が継続されているAutowareを採用する予定です。また3次元マップの生成及びAutowareの導入・運用については、アイサンテクノロジー株式会社、東北大学、その他関係各社の協力により、準備、実証を進めて参ります。

■ 主な参画者と役割（第二期）



■ 自動運転の将来性

今後高齢化が進む日本において、地方圏での交通手段の問題は、浪江町だけでなく各地で深刻化していくことが予想されます。現に、過疎地域では買い物や通院等に不便を感じることも多く、また既存の公共交通機関も採算が取れない事から次々と廃止されています。結果的に運転能力が衰えてきている住民が無理をして自動車の運転を強いられることになり、第三者を巻き込む様な悲しい事故が発生しています。

今回の自動運転が実用化されることで、自動運転に必要な3次元マップの構成、運行管理、各種データを保持・共有する為の情報基盤の整理がなされ、車輛の新たな追加や他地域での自動運転車輛導入時に即時可能な自動運転車輛、システムを提供できることとなります。完全な自動運転車が導入されればドライバーのいない公共交通機関となり、高齢者も無理をせず移動が可能となります。

このプロジェクトを通じ、将来的にはドライバーのいない公共交通機関の普及に繋げ、より人々が安全で住みやすい街づくりの一環となることを目指していきます。