資料28-2-1-2

内閣府
Cabinet Office, Government of Japan

【添付資料】

戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）
「自動走行システム」における

沖縄でのバス自動運転実証実験の概要について

SIP
戦略的イノベーション創造プログラム

沖縄でのバス自動運転実証実験の概要

1. 実施の趣旨・目的

○ 沖縄の交通環境やニーズ等に合わせ、ステップ・バイ・ステップで実施。

○ 内閣府の沖縄担当部局における地元自治体等との緊密な連携による各種取組との相乗効果を発揮。

○ 今後の自動運転技術の活用等について、関係者の協調、協力体制を構築し、沖縄での公共バスの利便性向上による交通改善、地域社会の活性化等を目指す。

○ 「次世代都市交通システム」の地方展開や公共交通分担率の向上等に向けたモデルケースを確立。

2. 実施内容・スケジュール

平成２８年　１２月２６日　　実施概要の公表

平成２９年　　２月１７日（本日）今年度実証実験の日程等の発表

平成２９年３月２０日～（年度内）　**実証実験　－第Ⅰステップ－**

公道にて、公共バスの正着制御の技術実証等を実施。

- ✔ 走行ルートでの自動運転の性能評価（正着制御の精度や車線維持制御の安定性等を検証）
- ✔ 走行状況のデータ収集・モニタリング、運行管理等のシステム検証
- ✔ 自動運転技術を使った公共バスの社会受容性調査　等

平成２９年度　　実証実験　－第Ⅱステップ－

公道上の通常の交通環境にて、公共バスの正着制御の技術実証等を実施予定※。

平成３０年度　　実証実験　－第Ⅲステップ－

公道上の通常の交通環境にて、公共バスの正着制御を含むより高度な自動運転バスにつき、技術実証等を実施予定※。

※　今後、詳細検討を進める予定

3. 実施予定エリア

沖縄県南城市等（今年度は同市「あざまサンサンビーチ」周辺道路にて実施予定）

4. 主な実施内容

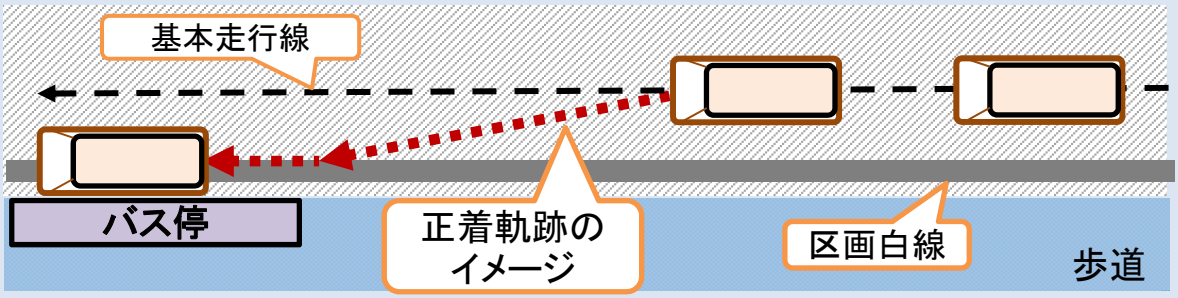
＜バス自動運転実証実験＞

○ 第Ⅰ、第Ⅱステップにおけるバス停への正着制御機能の検証

＜正着制御のイメージ＞

車いすや高齢者の方々も乗り降りしやすいよう、
バス停にほぼ隙間なく正確に横付け

地域のコミュニティバス等での自動運転技術の活用を想定し、小型バス車両を用いて実証



○ 第Ⅲステップにおける自動運転機能の検証

走行環境認識性能の向上等による自動運転機能の実証

（参考） 実施予定エリア図

今年度（本年３月２０日～）
沖縄県南城市「あざまサンサンビーチ」周辺道路

平成２９年度、３０年度
南城市等の一般道を想定＜別途検討＞

あざまサンサンビーチ周辺
（沖縄県南城市）

（注）今後の検討・調整により、一部変更等を行う可能性あり