

【シダックス株式会社、対馬市提供：参考資料】

長崎県対馬市にて自動運転レベル2 実証実験を実施 ～地域交通の未来、社会実装へ向けて4者で協力～

シダックス株式会社(以下:シダックス)、長崎県対馬市(以下:対馬市)は、明治大学 研究・知財戦略機構 自動運転社会総合研究所(以下:MIAD)との共同研究の一環、ならびに日本ペイント・インダストリアルコーティングス株式会社(以下:日本ペイント)協力のもと、**2022年5月19日(木)～22日(日)の期間、対馬スマートシティ推進事業の一環として、長崎県対馬市の公道において自動運転レベル2の実証実験を行います。**



自動運転実証実験に使用する車両



実証実験を行う対馬市上対馬町内の公道

対馬スマートシティ推進事業とは、2020年7月、内閣府が公募を行った「内閣府未来技術社会実装事業」に選定された取り組みです。自動運転技術やIT、AI技術を駆使したMaaS(※1)サービスなどの導入を目指し、定住者、旅行者、事業者が共通で使える「スマートシティプラットフォーム」を構築。市民の利便性向上や観光促進を目的としています。

この度、**シダックスが保有し、対馬市ヘリース、MIADが開発を進める実験用車両を用いて、対馬市上対馬町内の公道(往復約1.6kmの区間)において、自動運転レベル2での実証実験を行います。**なお、実証実験にあたっては、MIADと日本ペイントが協働で開発した、道路の中心に自動運転車両のみが認識できる「ターゲットライン」を採用。当システムに追従して自動走行できるかを検証いたします。



本件に関するお問い合わせは、
質問項目に応じ、下記にお願い申し上げます



①対馬スマートシティ推進事業、および実証実験の現地取材<5月20日(金)>に関するお問い合わせ・お申し込み

対馬市 しまづくり推進部 しまの力創生課 担当：安重、久保

TEL：0920-53-6111／E-mail：miraisousei@city-tsushima.jp

②自動運転実験車両に関するお問い合わせ

明治大学 研究・知財戦略機構 自動運転社会総合研究所(MIAD) ／E-mail：auto@meiji.ac.jp

③その他(実証実験おける現地常駐社員のサポート等)

シダックス株式会社 広報室 山下／平塚 TEL：03-5784-8890 E-mail：info_pr@shidax.co.jp

対馬スマートシティ推進事業「自動運転車両の実証実験・試乗会」概要

- 主催 シダックス株式会社、対馬市
- 日時 2022 年 5 月 19 日(木)～22 日(日)
 - ・5 月 19 日(木) 地元関係者向け実証実験・試乗会
 - ・5 月 20 日(金)
 - 13 時～ 事業内容、技術概要等説明会
 - 【場所】上対馬総合センター2 階(長崎県対馬市上対馬町比田勝 575-1)
 - 【対象者】関係者(国土交通省、長崎県警本部等)、メディアの皆様
 - 14 時～ 関係者、メディア向け実証実験・試乗会
 - ・5 月 21 日(土)、22 日(日)10 時～16 時 市民向け実証実験・試乗会
- 走行ルート 対馬市上対馬町内の公道 往復約 1.6Km
(バリュースタジアムタクスエ大浦店⇄上対馬高校手前)
- 実験車両 トヨタ自動車 エスティマ(定員 8 名／長さ 480cm×幅 182cm×高さ 176cm)
- 走行速度 最大速度 20 km(自動走行時)
※手動走行時は法定速度に従う
- 車載機器 自動操舵装置、自動ブレーキ制御装置、GNSS 受信機、非常停止スイッチ、LiDAR(自動運転用センサー) 計1個(設置箇所ルーフ)、HMI モニター



車載機器「LiDAR」

本実証実験に対する目的・役割

【シダックス】

シダックスは、実験車を保有し、対馬市へリース。その実験車を MIAD が開発という形で、対馬市と MIAD の自動運転共同研究の橋渡しを行います。また、2021 年に「持続可能なしまづくりに関する連携協定」を対馬市と締結しており、地域活性化起業人として派遣した常駐社員 1 名が、統括スタッフとして対馬市職員と共に参加。IT サービス、プロジェクトマネジメントの経験を活かしながらサポートを行います。また、将来へ向けた地域交通における自動運転技術の知見・運行ノウハウ獲得を目指します。

【対馬市】

対馬市は、高齢化や人口減少による運転手不足を見据え、自動運転技術を活用したモビリティサービスの実現と、地域交通を維持することを目指しています。本実証実験においては、統括スタッフとしての参加や地元の警備を行い、実証実験時の安全確保に努めます。

【明治大学 研究・知財戦略機構 自動運転社会総合研究所(MIAD)】

MIAD は、対馬市と 2019 年に「地域の持続的な発展に向けた共同研究事業等に関する連携協定」を締結。実験車で自動運転技術の開発、および本実証実験の運行管理を担います。また、自動運転車両に最も重要な自己位置推定(※2)の役割を担うために開発した二次元マップ方式を搭載。その有効性を確認すると共に、安価で高精度な自己位置推定の技術開発を目指します。

※1: MaaS……Mobility as a Service の略。地域住民や旅行者 1 人ひとりの移動ニーズに対応し、複数の公共交通やそれ以外の移動サービスを最適に組み合わせる検索・予約・決済等を一括で行うサービスのこと

※2: 自己位置推定……走行エリアの大きなマップ内で自車がどこにいるのかを、搭載しているセンサーで補足する技術