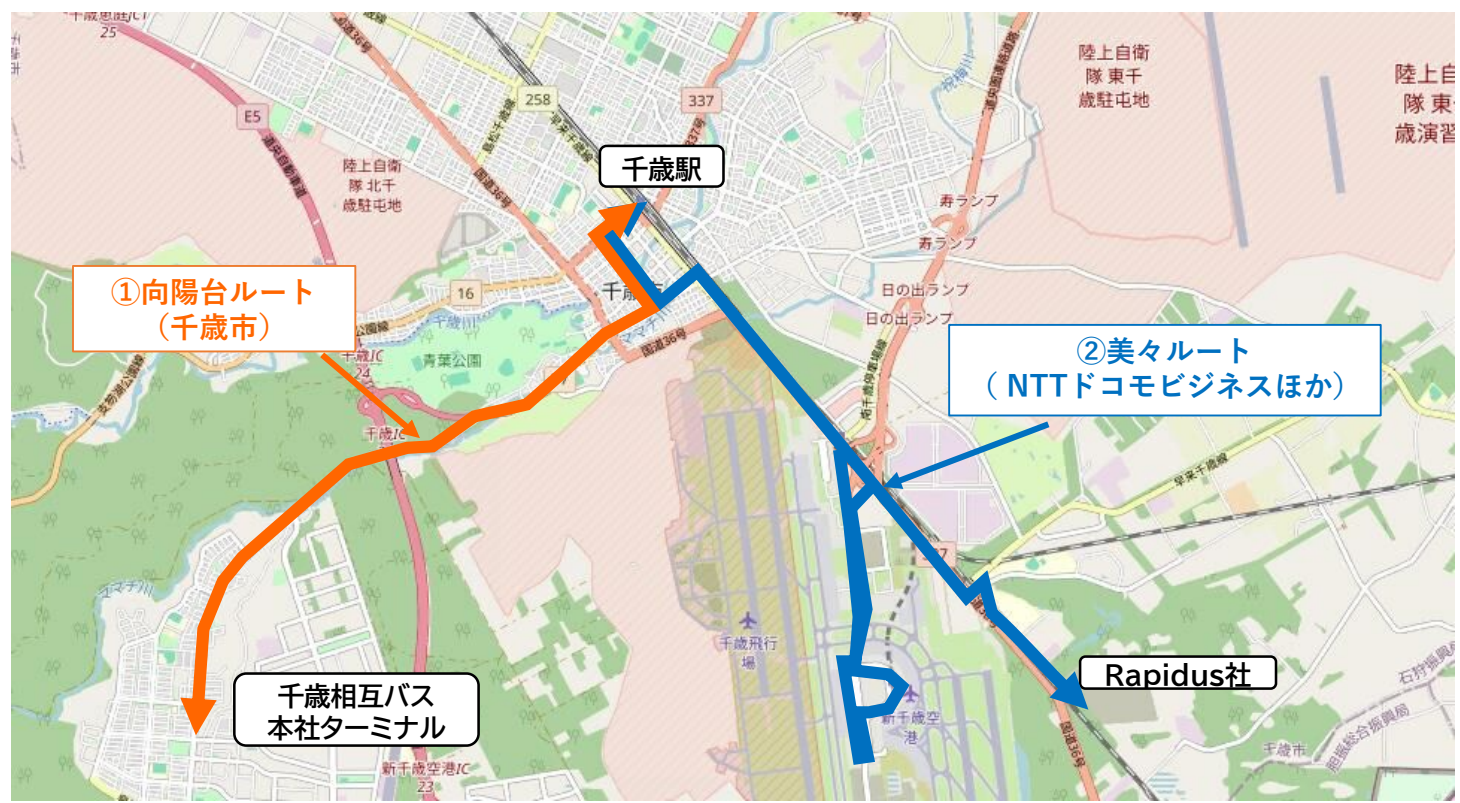


自動運転実証試験について



01 これまで実施した自動運転実証実験

	①(自動運転社会実装推進事業)	②
実証実験ルート	向陽台ルート(オレンジ) 千歳駅~向陽台(千歳相互バス本社ターミナル)	美々ルート(青) 千歳駅~Rapidus社(新千歳空港、科技大経由)
事業者	千歳市	NTTドコモビジネスを代表機関とし、民間企業で構成する実証機関
活用している補助金等	自動運転社会実装推進事業(国交省補助事業)	地域社会DX推進パッケージ事業(自動運転レベル4検証タイプ) (総務省委託事業)
これまでの試乗者数	R6 向陽台:1080名 R7 向陽台:742名	R7 252名 ※一般試乗なし
運行車両	いすゞ エルガ	
現在の自動運転レベル	レベル2(特定条件下での自動運転機能)	



02 自動運転実証実験の結果

自動運転走行率の向上

自動運転走行率は **95.4%**(R7)となり、**91.3%** (R6)から **4.1%** 向上。

積雪路面検証

圧雪、凍結、多少のわだち路面であれば45km/h以内であれば安定して自動走行可能

成果

課題はあるものの、**40-50km/h**でも冬期環境下で自動走行ができたことは大きな一歩

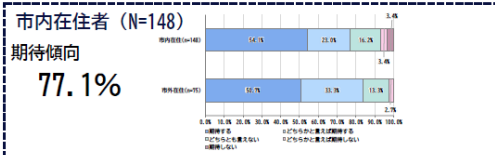
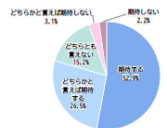


アンケート結果

運転手不足解消への期待

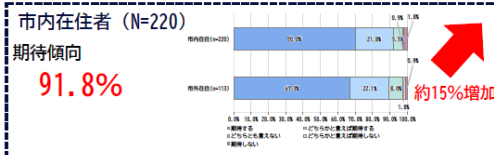
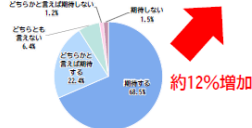
【令和6年度】運転手不足の解消への期待 (N=223)

期待傾向 **79.4%**



【令和7年度】運転手不足の解消への期待 (N=343)

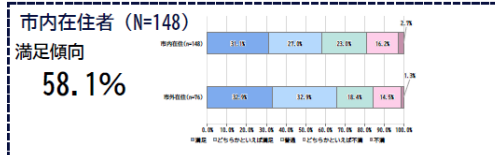
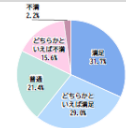
期待傾向 **90.9%**



バスの乗り心地

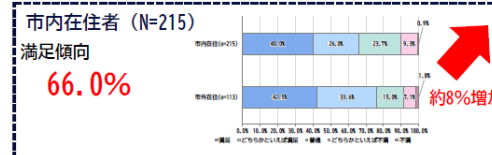
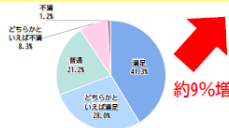
【令和6年度】乗り心地 (N=224)

満足傾向 **60.7%**



【令和7年度】乗り心地 (N=339)

満足傾向 **69.3%**



※ (A)来場者アンケート及び (B)利用者アンケートの合算値

自動運転の精度や市民理解は着実に向上

03 令和8年度自動運転社会実装推進事業について

○令和8年度自動運転社会実装推進事業の概要

事業目的: 高齢化等による運転手不足に対応し、新技術を活用した持続可能な地域交通体系を構築する

事業内容: 自動運転レベル4(完全自動運転)に向け、国交省の補助金を活用し、令和9年度に販売される量産車両を販売前にリースし、早朝・深夜帯や冬季における実証運行を実施する。

事業費: 183,480千円 (財源: 国交省補助146,705千円、心のふるさと千歳基金: 36,775千円)

○昨年度からの状況変化

・ 国交省補助金の要綱改正(令和8年3月27日公表)

- 変更前** レベル4運行達成の年次制限なし
- 変更後** 令和9年度にレベル4の実装運行が必須(車両の開発スケジュールにより達成できない)
※ 補助金の交付を受けられない

・ 車両の開発スケジュールの変更

- 変更前** 令和9年度にレベル4の量産車両の供給開始
- 変更後** 量産車両の技術水準を高めるために供給が見送り
※ 量産車両をリースし実証実験を実施することが難しい

03 令和8年度自動運転社会実装推進事業について

○自動運行ルート再検討

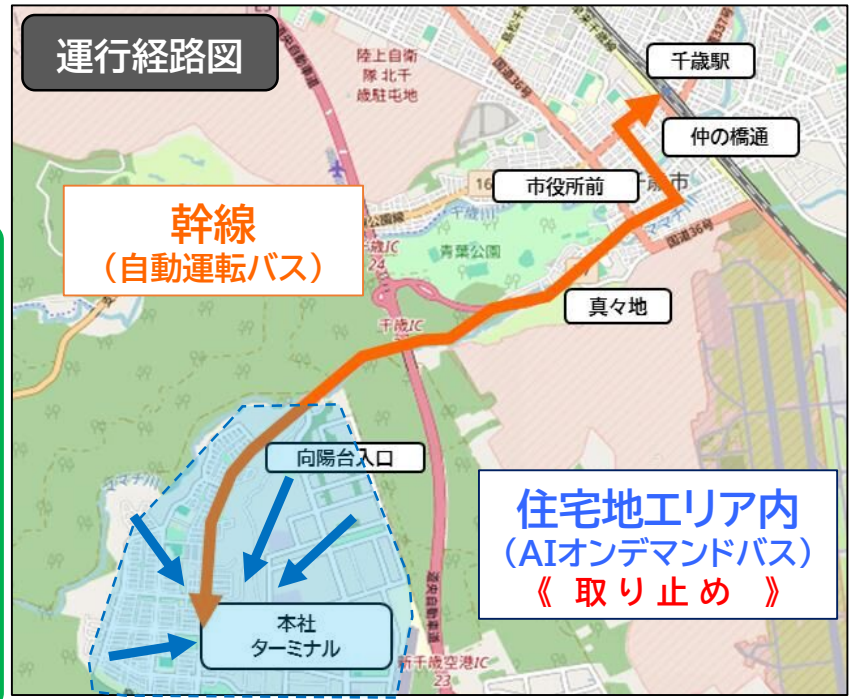
令和8年1月に向陽台町内会連合会から、「AIオンデマンド交通よりも 既存路線バスの維持してほしい」との要望を受け、AIオンデマンド交通実証実験を取りやめる。

向陽台地区の路線バス運行形態

千歳駅～向陽台の拠点間は自動運転、
向陽台地区内はAIオンデマンド交通で運用



既存路線バスの維持に取り組むこととし、
将来的には、既存路線バスルートを含め自動運転バスで運用
※自動運転バスの運行ルートを既存バスに合わせて再検討



運行イメージ



既存バス路線も含め自動運転バスで運行

04 今年度の対応（向陽台ルート）

○今年度の対応

- 実施予定であった向陽台ルートにおける自動運転の実証実験を見送る。
(令和8年度予算は第2回定例会で減額補正)

- 令和12年度の実装走行を目指し、検討を推進する。
 - ▶ 現在の路線バス路線を基本とした運行ルートの検討
 - ▶ 採算性の検証
車両やシステムの導入費用、運行経費、運賃収入など
 - ▶ 本格導入に向けた実施体制の検討
市、交通事業者、システム事業者などの関係者の役割を整理、バス事業者等との意見交換を行い実施体制を検討

- 美々ルートの実証実験を実施主体の民間企業と連携して推進
- 地域、関係機関等との意見交換、自動運転の理解醸成