



報道発表

【実証実験サポート事業】自動運転による超小型モビリティの公道走行について

浜松市では、全国のベンチャー企業等から、本市の地域課題の解決や市民生活の質の向上に資する実証実験プロジェクトを募集し、採択したプロジェクトに対し、市が様々な支援をする、実証実験サポート事業を昨年度から実施しています。

この度、昨年度の採択プロジェクト、「超小型モビリティを用いた自動運転」の実証実験を天竜区水窪町で実施します。なお、今回実施のLiDARと高精度3Dマップ(注釈)を使用しない、超低成本な自動運転システムを使用した公道走行は、**本実証実験が国内初**となります。

つきましては、ご取材方、よろしくお願い申し上げます。

1 採択プロジェクトについて

■採択事業者：PerceptIn Japan 合同会社

- ・2016年に米国シリコンバレーで創業した、ディープレックのスタートアップ。
- ・現在、本社を香港(開発拠点は中国・深圳)におき、ロボットや低速走行車両のための非常に安価な自律走行のソリューションを提供。



■実証実験の目的

**浜松市**：浜松市の中山間地域におけるラストワンマイル問題の解決手段としての可能性検討。

**PerceptIn Japan**：2022年の社会実装(自動運転レベル3相当)に向けたステップとして、将来的に社会実装のリアリティがある水窪地域における公道実証実験を行い、利用者の意見収集、及び運用における課題を明確化する。

2 実証実験の概要

■日時：11月21日(土)～24日(火)の4日間

時間帯は、9:00～12:00、13:00～15:00

■走行ルート(天竜区水窪町)

「スーパーやまみち」から「水窪橋」までの市街地旧道約2キロの区間。「スーパーまきうち」、「水窪小(入口)」、「郵便局」に停留所を設置。

■車両スペック

- ・株式会社タジマEV「タジマ・ジャイアン」
- ・平均時速10kmを想定。
- ・テストドライバーが同乗し、緊急時には車両を操作。

長さ：254.5 cm  
幅：129 cm  
高さ：157 cm  
乗車人員：2名



## ■実施体制

PerceptIn Japan 合同会社

株式会社マクニカ



## 【自動運転システムの提供】

LiDAR と高精度 3D マップ(注釈)を使用しない、GPS とコンピュータビジョンと IMU(角度、加速度などを複合的に計測するセンサー)の統合による低速走行向けの超低コストな自動運転ソリューションの提供。

## 【運行実装】

自動運転実証車両開発支援、技術的な特徴を有したハードウェア/ソフトウェアの提案など、モビリティソリューションをトータルで提供。

## ■試乗のご案内

- ・地元住民に加え、報道機関向けにも試乗を実施します。
- ・当日停留所までお越し頂ければご試乗が出来るよう準備しています。
- ・乗車人数は1名(テストドライバーが同乗)のため、必ずしもご希望に添えない可能性がございます。別時間帯や別日のご試乗をご検討いただくなど、ご理解頂きたく存じます。
- ・ご試乗された方については、アンケートにご協力を頂きたく存じます。降車停留所にて、係の者をご案内いたします。

## 【時刻表(案)】

	スーパーやまみち	スーパーまきうち		水窪小(入口)		水窪郵便局		水窪橋
	発	着	発	着	発	着	発	着
9時 ~14時	00	05	06	12	13	19	20	23
	着	発	着	発	着	発	着	発
	53	48	47	41	40	34	33	30

※12~13時は休憩時間。

※当日の交通状況等により、発着時間に誤差が生じる可能性がございます。

## 3 お問い合わせ先

## ■走行車両や自動運転システムなど技術的なお問い合わせについて

株式会社マクニカ

TEL : 045-470-9118 FAX : 045-470-9180

Mail : [fukuta-y@macnica.co.jp](mailto:fukuta-y@macnica.co.jp) / [taniguchi-s@macnica.co.jp](mailto:taniguchi-s@macnica.co.jp)

## ■本実証実験全般に係るお問い合わせについて

浜松市産業部産業振興課 ベンチャー支援グループ

TEL : 053-457-2825 FAX : 053-457-2283

Mail : [vs-sangyo@city.hamamatsu.shizuoka.jp](mailto:vs-sangyo@city.hamamatsu.shizuoka.jp)

## 注釈

■**LiDAR** : 「light detection and ranging」の頭文字をとった言葉。レーザー光を照射し、対象物からの錯乱や反射光を観測することで、対象物までの距離を計測したり対象物の性質を特定したりする、光センサー技術のこと。先行車・歩行者・建物などの距離や形状、位置関係を三次元で把握することが可能であり、**自動運転レベル3以上では必須の技術**として、各社が研究開発を加速させている。一方、高価格な現状があり、走行車両のコストが高くなることがネックである。

■**高精度3Dマップ** : LiDAR を用いた自動運転に必須となる3次元情報を持つ高精度な地図のこと。車線情報や地形、信号、道路規制など、常に最新の情報を反映された高精度地図をなくして自動運転実現は不可能。カメラやスキャナを満載した車両で、実際に道路を走行して測定し、そのデータを加工して作るため、マップの整備、運用にはコストがかかる

本実証実験では、車両、運用コストを大きく削減可能な PerceptIn Japan 社の自動運転システムを用い、公共交通の存続が危ぶまれる地域におけるモビリティの新たなソリューションとしての実現可能性を模索する。