

# 幕張新都心における自動運転車両 走行環境適正調査について

千葉市

2021年4月13日

# ①概要

## ■目的

- 幕張新都心における自動走行システムを活用した新たな移動サービスの実現に向け、幕張新都心内の車道において、自動運転車両の走行環境の適正調査を実施し、自動走行に適したルートを選定やインフラ整備の必要性等を検証する。

## ■委託概要

- 業務名：幕張新都心における自動運転車両走行環境適正調査業務委託
- 業務委託料：¥3,995,200.-  
(うち取引に係る消費税額：¥363,200.-)
- 契約年月日：令和3年2月10日
- 工期：令和3年2月10日～令和3年3月31日
- 発注者：千葉市総合政策局未来都市戦略部  
国家戦略特区推進課
- 受注者：株式会社建設技術研究所  
ダイナミックマップ基盤株式会社

## ■業務項目

項目・工種・種別・細別	単位	数量	摘要
1. 道路環境等の現況調査	式	1	
2. 自動走行システムを活用した移動サービスの社会実装の検討	式	1	

## ■対象範囲



図1-1 対象範囲（幕張新都心）

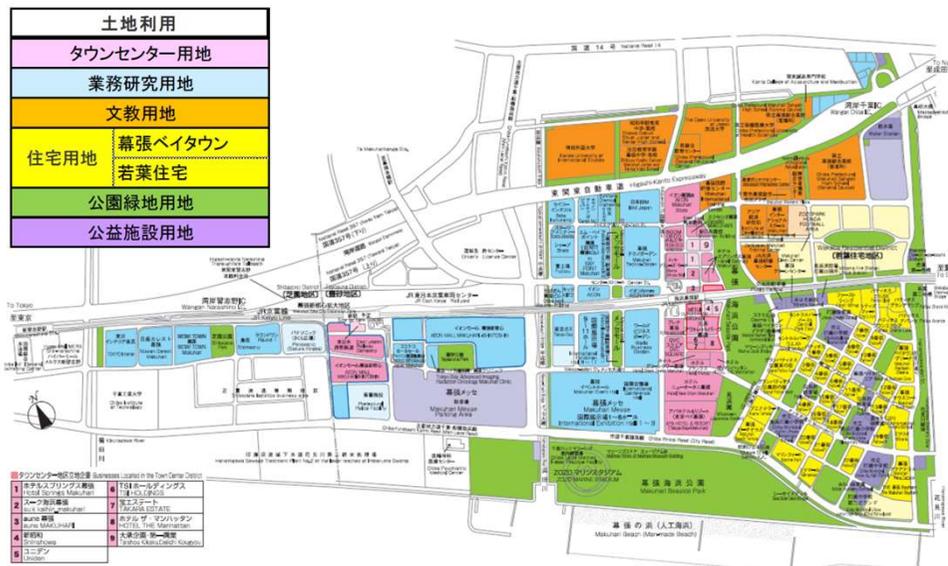


図1-2 幕張新都心周辺の状況

## ②背景や趣旨・目的等

### ■千葉市の課題

- 人口が減少する中で経済規模の縮小を防ぎ、持続可能な都市を作るため**産業集積と生産性の向上に取り組む必要**があること
- 幕張メッセを有する幕張新都心においては、業務研究、商業、住宅などの機能ごとに計画的な整備を進めてきた一方で、**駅や主要な施設間に一定の距離があり、回遊性の向上を図る必要**があること

### ■本調査の背景と目的・狙い

- 千葉市は東京圏**国家戦略特別区域**の一部として指定（2016.1月）、自動運転モビリティの導入に向けた近未来技術実証などの特区プロジェクトを推進
- 2018年から自動運転車による**公道実証実験を計3回実施**
- 幕張新都心を起点に、自動運転を活用した**新たなモビリティサービスの横展開**を目指す（図1-3：ロードマップ素案）

### 実証実験からのステップアップ・自動運転による移動サービスの社会実装に向けた導入検討が目的

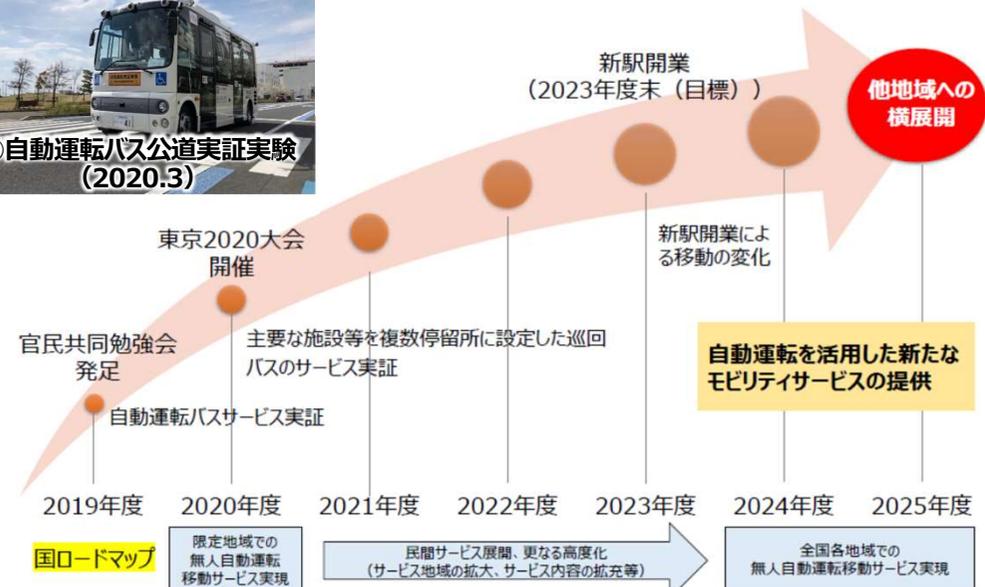
- 幕張新都心でどのルートなら実装できるか（業務地、商業地、住宅地、公園など）
- ルートの道路構造や道路環境は問題ないか、改良は必要か
- 移動サービスとして、ビジネスモデルは成り立つか など

### ■目指すべき将来像

- 近未来技術の活用による、あらゆる世代・境遇にある人々が活躍できる場の創出、地域活性化による「**ユニバーサル未来社会**」の実現

表1-1 自動運転車公道実証実験の実施状況

実証実験	実施内容
①自動運転車公道実証実験（2018.5）	・幕張メッセ～イオンモール幕張新都心 ・トヨタアルファードベース自動運転車（自動運転レベル2）
②CEATEC2019における自動走行バスの公道実証実験（2019.10）	・幕張メッセ国際展示場発着の周回コース（約1.5km） ・NAVYA ARMA 1台（自動運転レベル2） ・車両の信号情報取得による安全走行・停止を実現など
③自動運転バス公道実証実験（2020.3）	・イオンモール幕張新都心の周回コース（約1.6km） ・日野ロングボデーベース1台（自動運転レベル2） ・専門教育を受けた京成バスの運転士が運用者など



出典：千葉市近未来技術地域実装協議会（第2回：2019年12月25日）

図1-3 幕張新都心自動運転モビリティ社会実装のロードマップ素案

幕張新都心エリアで実際に想定される自動運転サービスを踏まえ、選別した調査範囲・項目に基づき、社会実装に向けた課題分析、および具体的な提案を検討。

## ← 業務内容① →

### 道路環境等の現況調査

- 想定される自動運転サービスを踏まえ、調査範囲と項目の選定
- MMSによる画像・点群、およびGNSSの受信データ収集
- 収集したMMSデータ、および実地調査に基づく、現況調査
- 路線カルテ・交差点カルテの作成

## ← 業務内容② →

### 自動走行システムを活用した移動サービスの社会実装検討

#### 課題分析

- 現況調査結果を踏まえた既存インフラの課題抽出
- 専用ツールを用いたGNSS感度分析

#### 社会実装に向けての提案

- 京成バス様へのヒアリング調査
- 走行空間・環境、運行環境、事業環境（ビジネスモデル）の観点から整備必要なインフラ、走行ルートを評価・提案