

### 1. 目的

- ◆ 地域公共交通計画の策定に伴う 先行調査研究事業 として実施する。
  - ・ 自動運転車両の現状を理解・把握
  - ・ 歩行者と車両が混在する一般公道での安全性および交通に与える影響の検証
  - ・ 地域の移動手段としての代替性・補完性の検証
  - ・ 本市における受容性の検証

### 2. 事業概要

【実施期間】 令和6年10月14日(月・祝)～令和6年11月4日(月・祝)

【実施エリア】 松戸駅東口エリア (駅と公共施設等の結節をイメージ)  
※ 現在調整中

【運転レベル】 自動運転レベル4を目指し、自動運転レベル2により実施する。  
※ 先行自治体の実証調査も 全てレベル2 での実施

運転レベル	運転手	運転主体責任	概要
レベル 2	常に同乗	オペレーター(運転手)	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ オペレーター(運転手)が同乗し監視</li> <li>・ 複数の操作をシステムが行う</li> <li>・ 緊急時やシステムでの対応が困難な部分は手動運転に切り替えオペレーターが対応</li> </ul>
レベル 4	無し	システム	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 遠隔での監視</li> <li>・ 全ての操作をシステムが行う</li> <li>・ 緊急時もシステムが対応</li> </ul>

※ オペレーター(運転手)： 警察等による手動運行審査に合格している者

オペレーターが手動運転の際に使用するコントローラー



【委託事業者】 BOLDLY株式会社

【走行車両】 エストニア Auve Tech社 (オーブテック)  
EV自動運転車両 「MiCa (ミカ)」



※ 時速20km未満で走行  
※ 8人乗

### 3. 経過

月/日	実施内容
6月 6日	「地域公共交通確保維持改善事業補助金(自動運転社会実装推進事業)」採択
7月25日	公募型プロポーザル選考事業者「BOLDLY株式会社」と事業委託契約を締結
7月31日	地域コミッティ会議 (第1回)
9月 9日	千葉県警による走行候補(松戸駅東口エリア)の現地調査
9月16日	松戸市役所へ車両搬入 以降、交通量を勘案しながら、走行候補の試験走行を実施し、実証調査の走行ルートや運行スケジュールを決定していく。
9月27日	定例記者会見にて、自動運転実証調査の実施内容を公表