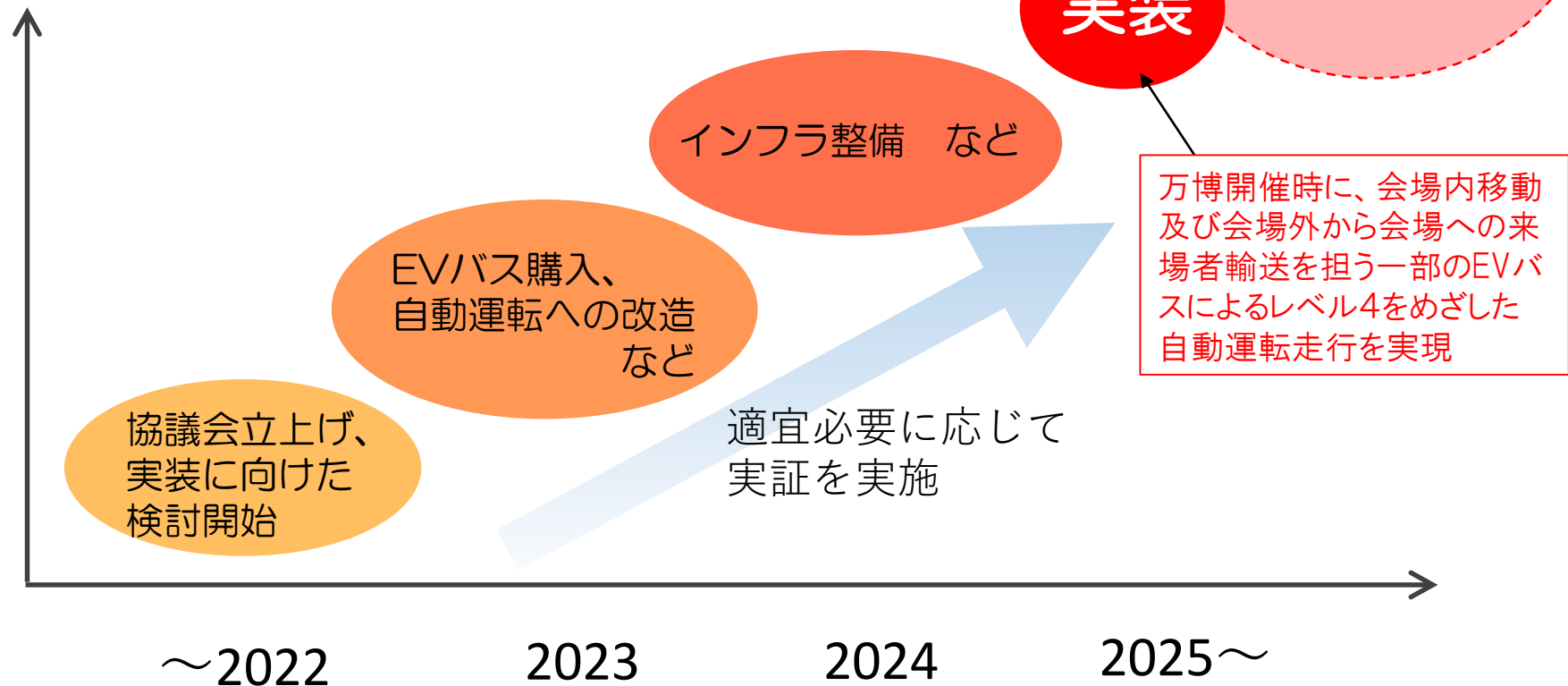


ロードマップ

本協議会における自動運転実装に向けての方針

- ①「新たな技術やシステム」を積極的に実証し社会実装につなげる
- ②「都市交通の未来社会」のワクワク感、未来感を体感できるよう、創意工夫を図る
- ③「安全確保」に十分配慮し実装する



新大阪駅・大阪駅ルート部会の開催経過

2023.2.15 第1回部会開催

✓ 議題

- ・万博開催時における淀川左岸線（2期）の整備状況
- ・バス事業者からの実装に向けた要望・確認事項
- ・今後の進め方の確認
- ・意見交換



✓ 主な意見

- ・2023年度末に実証実験を行うための空間確保が必要。
- ・2024年度は実証実験の精度を上げるため、可能な限り長期間実証を行いたい。
- ・自動運転に必要なインフラ・設備の役割分担（運行事業者側・道路側）について具体的な調整が必要。

2023.3.16 第2回部会開催

✓ 議題

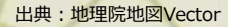
- ・ロードマップ
- ・自動運転の走行箇所・自動運転レベル
- ・新大阪駅・大阪駅ルートにおける各種協議状況
 - 2023年度より実施する実証実験の確認
 - 淀川左岸線（2期）におけるインフラ・設備の整備、走行条件の確認
 - 自動運転走行区間の検討（淀川左岸線（2期）以外）、自動運転運行 など
- ・スケジュール（想定）



✓ 主な意見

- ・現在行っている安全確保の調整に加え、ロードマップ案に記載の「新たな技術やシステムの導入」、「都市交通の未来社会のワクワク感、未来感」についても、今後、検討を進めることが重要。
- ・異常発生時の対応についても協議・調整項目として今後議論が必要。
- ・自動運転と手動運転の切り替え区間の検討と、早めの関係者との協議・調整が必要。

自動運転の走行箇所・自動運転レベル



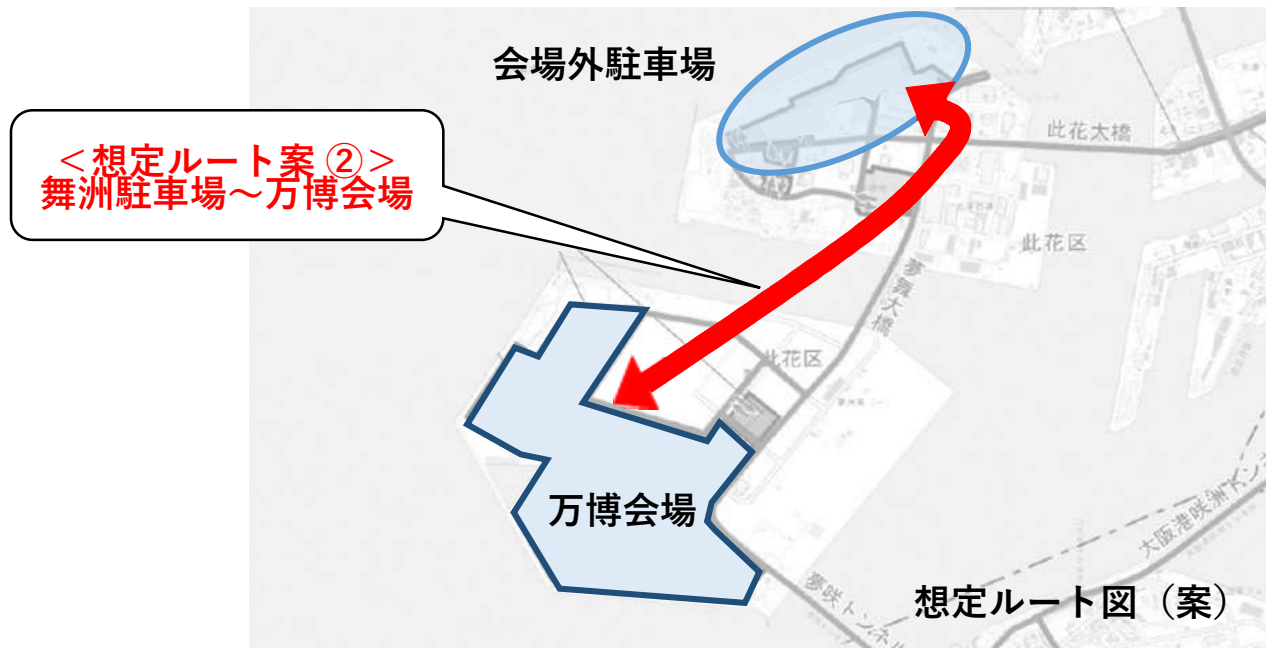
自動運転走行箇所・自動運転レベル <想定ルート案①新大阪駅・大阪駅ルート>

自動運転車の運行事業者	京阪バス（株）	阪急バス（株）
シャトルバスルート	大阪駅～万博会場	新大阪駅～万博会場
自動運転車両（EV）	路線バスタイプ 1台	観光バスタイプ 1台
自動運転運行場所（2025年度） 確定区間※1	淀川左岸線（2期）：大淀～海老江JCT	淀川左岸線（2期）：豊崎～海老江JCT
めざす自動運転レベル（2025年度）	レベル4 ※2	レベル4 ※2
自動運転の特徴※2	・レベル4での高速走行（速度50～60km/h） ・レベル4での大型EVバス自動運転走行 ・高速走行下での合流支援	

※1 淀川左岸線（1期）、淀川左岸舞洲出入口～舞洲～万博会場間の一般道における自動運転運行及びその自動運転レベルについては、協議会として引き続き検討

※2 今後、関係者間で安全面・技術面及び運用面で検討を進め、実現可能なレベルを決定していく。

注）現時点での想定であり、今後、変更となる可能性があります



※
「2025年大阪・関西万博アクションプランVer.3」
より引用したものを一部加工

自動運転車の運行事業者	未定 (想定案：会場駐車場～万博会場間のP&Rバス事業者が実施予定)
自動運転車両（EV）	未定 (想定案：路線バスタイプ)
自動運転運行場所（2025年度）	舞洲駐車場～万博会場
めざす自動運転レベル（2025年度）	未定 (想定案：レベル4※)
自動運転の特徴	未定 (想定案：一般道での自動運転及び信号協調等のインフラ施設と連携した自動運転)

※ 今後、関係者間で安全面・技術面及び運用面で検討を進め、実現可能なレベルを決定していく。



※
「2025年大阪・関西万博
アクションプランVer.3」
より引用

自動運転車の運行事業者	Osaka Metro Group
自動運転車両 (EV)	路線バスタイプ : 4台
自動運転運行場所 (2025年度)	万博会場内の外周道路
めざす自動運転レベル (2025年度)	レベル4※
自動運転の特徴	小型EVバス (全長7m) を自動化改造

※ 今後、関係者間で安全面・技術面及び運用面で検討を進め、実現可能なレベルを決定していく。

スケジュール（想定）

スケジュール（想定）

