

## 黒部ダム駅・扇沢駅間の電気バス自動運転実証の実施

2025年9月12日  
関西電力株式会社  
株式会社ティアフォー  
アイサンテクノロジー株式会社  
大成建設株式会社  
大成ロテック株式会社

関西電力株式会社、株式会社ティアフォー、アイサンテクノロジー株式会社、大成建設株式会社、大成ロテック株式会社は、2025年9月16日から9月19日の4日間、黒部ダム駅（富山県中新川郡立山町）から扇沢駅（長野県大町市）間で、電気バスによる「自動運転レベル2※<sup>1</sup>」の走行実証を実施します。

本実証は今後、現在運行している電気バスの更新を迎えるにあたり、将来新たに導入するバスの選択肢の一つとして実施するものです。

具体的には、自動運転レベル2の電気バスを夜間（営業時間外）に走行させ、自動走行システムの性能確認および課題抽出を行います。今後は、それらの結果をもとに、「自動運転レベル4※<sup>2</sup>相当」の電気バスによる自動運転の実証にも取り組む予定です。

今後5社は、電気バスの継続利用と自動運転技術の確立に向けた取組みを加速させていきます。

※1：自動運転レベル2…ハンドル、アクセル、ブレーキの操作を部分的に支援した自動運転。運転の主体はドライバーであり、常に監視と即時操作が求められる。

※2：自動運転レベル4…特定条件下における完全自動運転

以 上

別紙 本実証の概要

# 現行電気バスの仕様および自動運転実証の概要について

## 現行電気バスの仕様

|         |                                   |
|---------|-----------------------------------|
| 車両      | ✓ 日野自動車(株) ブルーリボン                 |
| 電動化メーカー | ✓ (株)フラットフィールド                    |
| 充電方式    | ✓ 超急速充電：パンタグラフ方式<br>✓ 急速充電：チャデモ方式 |
| 乗車人員    | ✓ 最大80名（座席：32席）                   |
| 導入時期    | ✓ 2019年4月15日～                     |

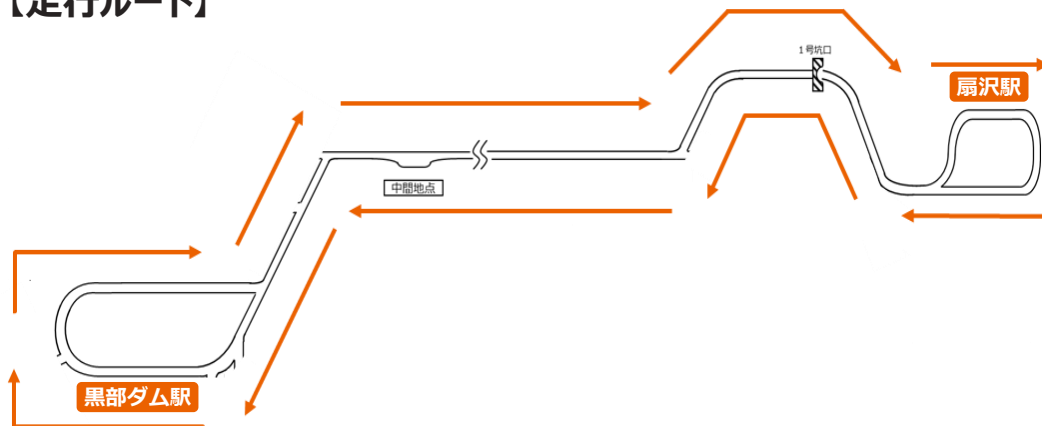
### 【現行電気バス】



## 自動運転実証の概要

|         |                              |
|---------|------------------------------|
| 走行実証日程  | ✓ 2025年9月16日（火）～19日(金) 予定    |
| 走行区間    | ✓ 黒部ダム駅～扇沢駅（片道6.1km）         |
| 自動運転レベル | ✓ 自動運転レベル2                   |
| 検証項目    | ✓ 基本的な走行性能の確認<br>✓ 走行課題の課題抽出 |
| 実証時間帯   | ✓ 営業時間外（夜間）                  |

### 【走行ルート】



# 自動運転実証の体制と各社の役割

## 自動運転実証の体制

### 自動運転車両・ソフトウェア

株式会社ティアフォー

**TIER IV**

#### 【役割】

- ・自動運転車両提供
- ・システム開発
- ・走行オペレーション

- ✓ 自動運転実証車両として「Minibus」を提供。
- ✓ 搭載しているソフトウェア「Autoware」は自動運転を設計する上で必要なあらゆる機能を有しており、システム開発、走行オペレーションを主導。



### 3Dマップ作成・ソフトウェア連携

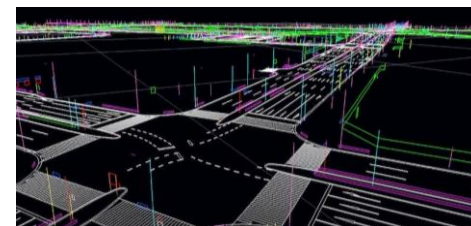
アイサンテクノロジー  
株式会社



#### 【役割】

- ・高精度3次元地図の製作

- ✓ 車両が周囲の状況を正確に把握し、自律的に判断するための基盤となる高精度3次元地図(3Dマップ)を製作。



↗ 3Dマップ化

### トンネル走行支援・施工

大成建設株式会社

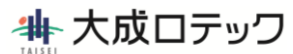


For a Lively World

#### 【役割】

- ・自己位置推定支援のための反射体設計・検証

大成ロテック株式会社



For a Lively World

#### 【役割】

- ・反射体設置

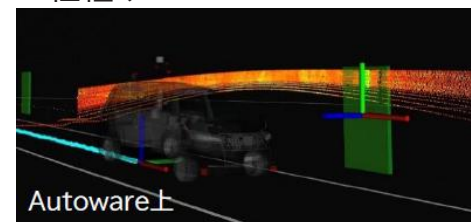
- ✓ トンネル内は壁面形状特徴が少なく、自己位置の推定に誤差が生じやすい環境のため、トンネル壁面にLiDARで認識可能な反射体を設置し、車両の自己位置推定を支援。
- ✓ 塗装膜を施した反射体により防汚性と反射性を確保。

#### ■ 設置イメージ



トンネル壁面に一定の間隔で反射体を設置

#### ■ 仕組み



↗ レーダーを介してAutoware上で読み込み



実空間