

2024年11月-12月度埼玉県和光市自動運転実証実験データ まとめ

(実証実験期間：2024/11/15～12/13)

- p.3 実証実験概要
- p.4 走行結果概要
- p.5 地点毎の自動運転時における目標速度
- P.6 全走行分データ
- p.7 走行毎の自動運転化率
- p.8 走行毎のアクセルオーバーライド回数
- p.9 走行毎のブレーキオーバーライド回数
- p.10 走行毎のステアオーバーライド回数
- p.11 走行毎のステア・ブレーキ同時オーバーライド回数
- p.12 走行毎の路車連携結果サマリ
- p.13 走行毎の路車連携結果【11/15(金)～11/22(金)】
- p.14 走行毎の路車連携結果【11/25(月)～11/29(金)】
- p.15 走行毎の路車連携結果【12/02(月)～12/06(金)】
- p.16 走行毎の路車連携結果【12/09(月)～12/13(金)】

- p.17 【グラフの見方】自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点
- p.18 (全走行回)自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点と発生回数
- P.19 各走行回ごとの結果
- P.20 【グラフの見方】走行毎のオーバーライドマップ(各地点の走行状態)と走行割合
- P.21 【グラフの見方】(各走行回)自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点
- P.22～ 各走行回ごとの結果

走行ルート	和光市駅北口～SGリアルティ和光～和光市駅北口 (約3.9km)
実証期間	2024/11/15(金)～12/13(金) 計20日間 (平日のみ)
運行本数	1日3便 Total 60便 ※12/11(水)は運休
中間バス停	新倉ロータリー、地藏橋、新倉氷川神社入口
設定最高速度	30km/h

自動運転区間 : 新倉ロータリー停留所(SG方面)～SGリアルティ和光～国道254号線進入手前、
新倉氷川神社入口停留所(和光市駅方面)～新倉ロータリー停留所(和光市駅方面)
(約2.7km)

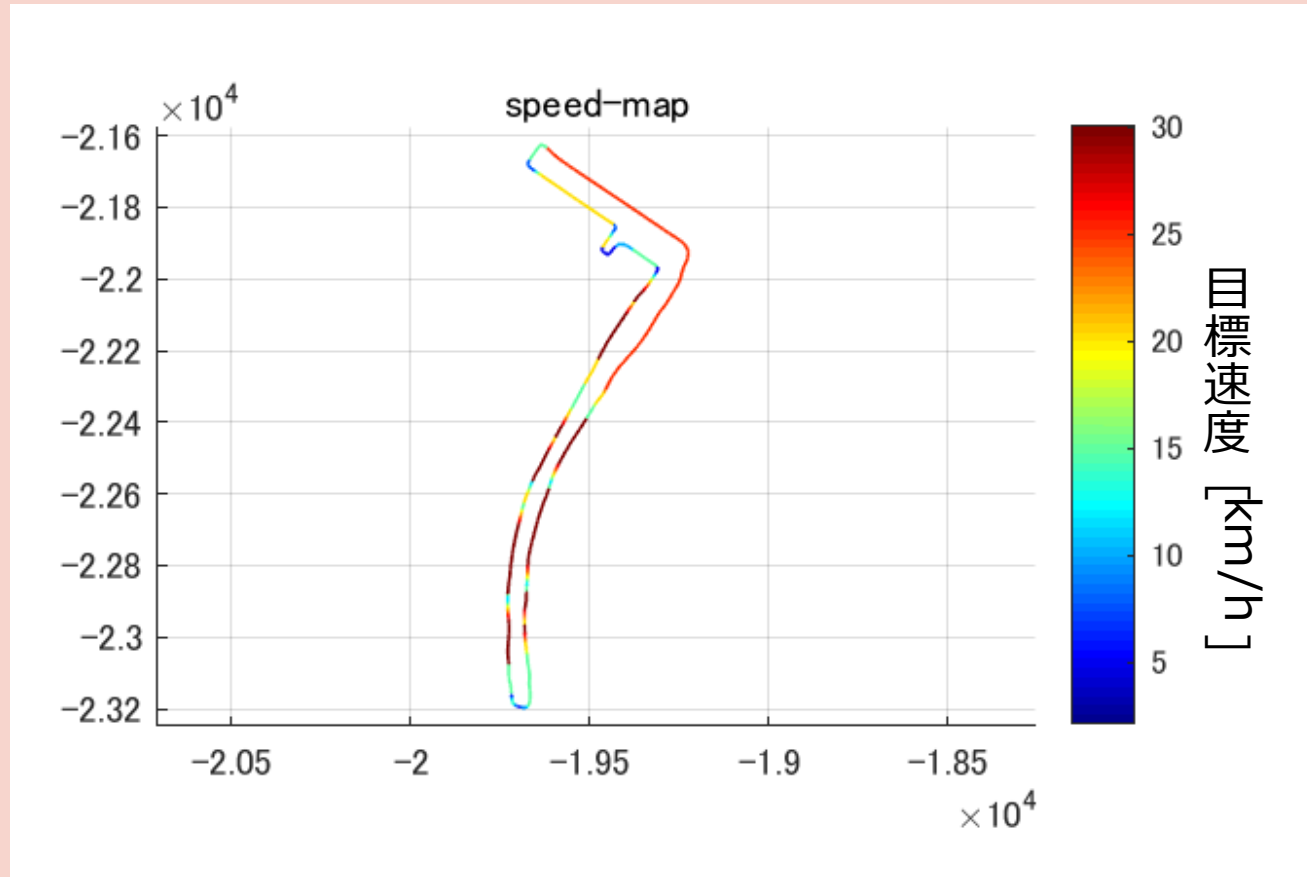
既定手動運転区間 : 和光市駅北口～新倉ロータリー(SG方面)停留所、
国道254号線進入地点～新倉氷川神社入口停留所(和光市駅方面)、
新倉ロータリー(和光市駅方面)停留所～和光市駅北口
(約1.2km)



引用(走行ルート図) : https://www.city.wako.lg.jp/res/projects/default_project/page/001/010/241/routzu.pdf

走行結果概要

目標速度



※地点毎に目標速度(SpeedMAP)をカラーマップで表示

自動走行区間：新倉ロータリー停留所～SGリアルティ和光～新倉ロータリー停留所 約2.7km

全走行分データ

日付	1便目	2便目	3便目	平均(%)
11月15日(金)	83.04	96.34	98.10	92.49
11月18日(月)	99.99	95.26	100	98.42
11月19日(火)	89.93	99.83	96.85	95.54
11月20日(水)	98.42	99.86	91.84	96.71
11月21日(木)	98.47	99.87	100	99.45
11月22日(金)	73.19	89.31	84.23	82.24
11月25日(月)	94.76	94.13	95.98	94.96
11月26日(火)	92.28	98.00	98.21	96.16
11月27日(水)	35.42	94.15	97.03	75.53
11月28日(木)	92.00	96.63	99.96	96.20
11月29日(金)	99.41	99.97	97.45	98.94
12月02日(月)	99.54	97.38	92.51	96.48
12月03日(火)	95.97	99.97	100	98.65
12月04日(水)	95.17	100	100	98.39
12月05日(木)	100	99.74	100	99.91
12月06日(金)	87.43	100	95.27	94.23
12月09日(月)	90.69	97.42	99.70	95.94
12月10日(火)	95.43	100	94.28	96.57
12月11日(水)				
12月12日(木)	98.76	99.90	99.22	99.29
12月13日(金)	96.50	97.67	99.88	98.02
平均(%)	90.82	97.77	97.03	95.21

* 11/27(水)1便目はGNSS測位エラーのため、前半部分で
手動走行
* 12/11(水)は全便運休

自動運転化率とは…

1便の走行距離に対し、自動走行(走行距離-(手動介入+手動走行))を行った距離の割合

走行毎のアクセルオーバーライド回数

日付	1便目	2便目	3便目	平均(回)
11月15日(金)	1	1	3	1.7
11月18日(月)	1	1	0	0.7
11月19日(火)	1	1	2	1.3
11月20日(水)	1	0	0	0.3
11月21日(木)	1	0	0	0.3
11月22日(金)	1	1	0	0.7
11月25日(月)	2	0	1	1
11月26日(火)	0	1	1	0.7
11月27日(水)	0	1	0	0.3
11月28日(木)	2	1	1	1.3
11月29日(金)	1	0	0	0.3
12月02日(月)	0	0	0	0
12月03日(火)	0	0	0	0
12月04日(水)	0	0	0	0
12月05日(木)	0	0	0	0
12月06日(金)	1	0	0	0.3
12月09日(月)	2	0	0	0.7
12月10日(火)	3	0	1	1.3
12月11日(水)				
12月12日(木)	3	0	0	1
12月13日(金)	2	0	0	0.7
平均(回)	1.1	0.4	0.5	0.6

* 12/11(水)は全便運休

オーバーライド回数とは…
 手動介入(オーバーライド)を行った回数
 ※介入を行った区間の距離を問わず1カウントとする

走行毎のブレーキオーバーライド回数

Confidential



日付	1便目	2便目	3便目	平均(回)
11月15日(金)	1	1	1	1
11月18日(月)	0	1	0	0.3
11月19日(火)	1	2	2	1.7
11月20日(水)	1	1	3	1.7
11月21日(木)	4	2	1	2.3
11月22日(金)	3	4	4	3.7
11月25日(月)	1	3	0	1.3
11月26日(火)	4	0	1	1.7
11月27日(水)	0	0	2	0.7
11月28日(木)	0	1	1	0.7
11月29日(金)	1	2	1	1.3
12月02日(月)	2	0	2	1.3
12月03日(火)	4	2	1	2.3
12月04日(水)	0	1	2	1
12月05日(木)	1	1	2	1.3
12月06日(金)	1	0	1	0.7
12月09日(月)	3	0	1	1.3
12月10日(火)	1	1	4	2
12月11日(水)				
12月12日(木)	1	1	3	1.7
12月13日(金)	0	2	1	1
平均(回)	1.5	1.3	1.7	1.5

* 12/11(水)は全便運休

オーバーライド回数とは…
 手動介入(オーバーライド)を行った回数
 ※介入を行った区間の距離を問わず1カウントとする

走行毎のステアオーバーライド回数

Confidential



日付	1便目	2便目	3便目	平均(回)
11月15日(金)	2	1	0	1
11月18日(月)	0	1	0	0.3
11月19日(火)	7	0	1	2.7
11月20日(水)	1	0	2	1
11月21日(木)	1	0	0	0.3
11月22日(金)	9	5	8	7.3
11月25日(月)	3	2	3	2.7
11月26日(火)	5	1	2	2.7
11月27日(水)	4	3	3	3.3
11月28日(木)	4	1	0	1.7
11月29日(金)	1	0	2	1
12月02日(月)	0	1	1	0.7
12月03日(火)	2	0	0	0.7
12月04日(水)	2	0	0	0.7
12月05日(木)	0	0	0	0
12月06日(金)	5	0	1	2
12月09日(月)	3	1	0	1.3
12月10日(火)	3	0	3	2
12月11日(水)				
12月12日(木)	0	0	0	0
12月13日(金)	1	1	0	0.7
平均(回)	2.7	0.9	1.3	1.6

* 12/11(水)は全便運休

オーバーライド回数とは…
 手動介入(オーバーライド)を行った回数
 ※介入を行った区間の距離を問わず1カウントとする

走行毎のステア・ブレーキ同時オーバーライド回数

日付	1便目	2便目	3便目	平均(回)
11月15日(金)	1	1	0	0.7
11月18日(月)	0	0	0	0
11月19日(火)	3	0	1	1.3
11月20日(水)	0	0	2	0.7
11月21日(木)	0	0	0	0
11月22日(金)	8	2	4	4.7
11月25日(月)	2	2	2	2
11月26日(火)	4	1	2	2.3
11月27日(水)	1	0	2	1
11月28日(木)	2	0	0	0.7
11月29日(金)	1	0	0	0.3
12月02日(月)	0	0	0	0
12月03日(火)	3	0	0	1
12月04日(水)	1	0	0	0.3
12月05日(木)	0	1	0	0.3
12月06日(金)	2	0	0	0.7
12月09日(月)	2	0	0	0.7
12月10日(火)	0	0	2	0.7
12月11日(水)				
12月12日(木)	0	0	0	0
12月13日(金)	0	0	0	0
平均(回)	1.5	0.4	0.8	0.9

* 12/11(水)は全便運休

オーバーライド回数とは…
 手動介入(オーバーライド)を行った回数
 ※介入を行った区間の距離を問わず1カウントとする

走行毎の路車連携結果サマリ

日付	因子				結果							
	歩行者				路車連携	車両制御			オーバーライド操作			
	左	右	左右	無	検知	正常通過	自動減速	自動停止	アクセル	ブレーキ	ステア	ステア ブレーキ
11月15日(金)	0	1	0	4	5	4	0	1	0	0	0	0
11月18日(月)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
11月19日(火)	0	1	0	5	6	5	1	0	0	0	0	0
11月20日(水)	1	2	0	3	6	3	1	2	0	1	0	0
11月21日(木)	0	4	1	1	6	1	1	3	0	1	0	0
11月22日(金)	0	3	3	0	2	0	0	2	0	4	0	0
11月25日(月)	0	6	0	0	6	0	0	6	0	0	0	0
11月26日(火)	0	5	1	0	6	0	0	6	0	1	0	0
11月27日(水)	2	2	0	0	4	0	1	2	0	1	0	0
11月28日(木)	0	6	0	0	6	0	0	6	1	0	0	0
11月29日(金)	0	6	0	0	6	0	0	6	0	0	0	0
12月02日(月)	0	5	1	0	6	0	0	6	0	0	0	0
12月03日(火)	0	6	0	0	6	0	1	5	0	0	0	0
12月04日(水)	0	6	0	0	6	0	2	4	0	0	0	0
12月05日(木)	0	6	0	0	6	0	1	5	0	0	0	0
12月06日(金)	1	3	1	1	6	1	0	4	0	1	0	0
12月09日(月)	0	4	1	1	6	1	1	4	1	0	0	0
12月10日(火)	0	5	1	0	6	0	0	6	0	0	0	0
12月11日(水)												
12月12日(木)	0	4	0	2	6	2	2	2	0	0	0	0
12月13日(金)	0	4	0	2	6	2	0	3	0	1	0	0
合計	4	79	9	19	107	19	11	73	2	10	0	0
平均(%)					96.40	92.79			10.81			

* 12/11(水)は全便運休

* 正常通過は歩行者無しの交差点情報を車両へ伝達し、該当地点を通過することを指す。

路車連携結果では、
路車連携地点における歩行者検知と車両側の減速・
停止制御結果を記載。

走行毎の路車連携結果【11/15(金)～11/22(金)】

日付	便名	路車連携地点	因子	結果		
			歩行者	検知	手動介入	状況
11月15日(金)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月19日(火)	3便	交差点①	右	有	無	自動減速（横断歩道付近の人物を検知するも停止位置を超えていたため通過）
11月20日(水)	2便	交差点①	左	有	無	自動減速（横断歩道周辺を通過している自転車を検知するも横断者ではなかったため再加速）
11月20日(水)	2便	交差点②	右	有	有	自動停止（停止後、横断者の安全のため補助的にブレーキ介入）
11月20日(水)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月21日(木)	1便	交差点①	左右	有	無	自動停止
11月21日(木)	1便	交差点②	右	有	有	手動介入（歩行者検知したが、ブレーキ介入で停止した）
11月21日(木)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月21日(木)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止（横断歩道に接近した自転車を検知して停止）
11月21日(木)	3便	交差点②	右	有	無	自動減速（横断歩道付近の人物を検知するも停止位置を超えていたため通過）
11月22日(金)	1便	交差点①	左右	有	無	自動停止
11月22日(金)	1便	交差点②	左右	有	無	自動停止
11月22日(金)	2便	交差点①	右	無	有	手動介入（別要因でブレーキ介入）
11月22日(金)	2便	交差点②	右	無	有	手動介入（検知せず、ブレーキ介入）
11月22日(金)	3便	交差点①	左右	無	有	手動介入（検知・停止せず、ブレーキ介入）
11月22日(金)	3便	交差点②	右	無	有	手動介入（検知せず、車間距離異常値につき加速制御が入り、ブレーキ介入で停止）

路車連携結果では、
路車連携地点における歩行者検知と車両側の減速・
停止制御結果を記載。

走行毎の路車連携結果【11/25(月)～11/29(金)】

日付	便名	路車連携地点	因子	結果		
			歩行者	検知	手動介入	状況
11月25日(月)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月25日(月)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月25日(月)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月25日(月)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月25日(月)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月25日(月)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月26日(火)	1便	交差点①	左右	有	無	自動停止
11月26日(火)	1便	交差点②	右	有	有	自動停止（停止動作中、横断中の自転車が車両に接近したためブレーキ介入）
11月26日(火)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月26日(火)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月26日(火)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月26日(火)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月27日(水)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月27日(水)	2便	交差点②	左	有	無	自動減速（横断歩道周辺の自転車を検知するも横断者ではなかったため、制御により再加速）
11月27日(水)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月27日(水)	3便	交差点②	左	有	有	手動停止（ブレーキ介入後、歩行者を検知）
11月28日(木)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月28日(木)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止（横断歩道に接近した自転車を検知して停止）
11月28日(木)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月28日(木)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月28日(木)	3便	交差点①	右	有	有	自動停止（停止位置が横断歩道上。車間距離値の異常が発生、歩行者が横断前に発進した。発進後にアクセル介入あり）
11月28日(木)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月29日(金)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月29日(金)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止（自動停止後、追加接近の歩行者が横断歩道に到達するタイミングが遅いため、通過）
11月29日(金)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月29日(金)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
11月29日(金)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
11月29日(金)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止（自動停止、その後路駐車回避あり）

路車連携結果では、
路車連携地点における歩行者検知と車両側の減速・
停止制御結果を記載。

走行毎の路車連携結果【12/02(月)～12/06(金)】

日付	便名	路車連携地点	因子	結果		
			歩行者	検知	手動介入	状況
12月02日(月)	1便	交差点①	左右	有	無	自動停止
12月02日(月)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月02日(月)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月02日(月)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月02日(月)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月02日(月)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月03日(火)	3便	交差点②	右	有	無	自動減速
12月04日(水)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月04日(水)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月04日(水)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月04日(水)	2便	交差点②	右	有	無	自動減速
12月04日(水)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月04日(水)	3便	交差点②	右	有	無	自動減速
12月05日(木)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月05日(木)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月05日(木)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月05日(木)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月05日(木)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月05日(木)	3便	交差点②	右	有	無	自動減速
12月06日(金)	1便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月06日(金)	1便	交差点②	左	有	有	手動停止（検知したが、停止位置に間に合わずブレーキ介入）
12月06日(金)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月06日(金)	2便	交差点②	左右	有	無	自動停止
12月06日(金)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止

路車連携結果では、
路車連携地点における歩行者検知と車両側の減速・
停止制御結果を記載。

走行毎の路車連携結果【12/09(月)～12/13(金)】

日付	便名	路車連携地点	因子	結果		
			歩行者	検知	手動介入	状況
12月09日(月)	1便	交差点①	左右	有	有	自動停止（付近の電柱影を歩行者と誤認識して停止を維持したため、加速介入）
12月09日(月)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月09日(月)	2便	交差点②	右	有	無	自動減速（歩行者が横断歩道に接近するタイミングが遅いため、通過）
12月09日(月)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月09日(月)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月10日(火)	1便	交差点①	左右	有	無	自動停止
12月10日(火)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月10日(火)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月10日(火)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月10日(火)	3便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月10日(火)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月12日(木)	1便	交差点②	右	有	無	自動減速
12月12日(木)	2便	交差点①	右	有	無	自動減速（右側遠方の歩行者を検知）
12月12日(木)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月12日(木)	3便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月13日(金)	1便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月13日(金)	2便	交差点①	右	有	無	自動停止
12月13日(金)	2便	交差点②	右	有	無	自動停止
12月13日(金)	3便	交差点②	右	有	有	手動停止（検知したが、停止位置に間に合わずブレーキ介入）

路車連携結果では、
路車連携地点における歩行者検知と車両側の減速・
停止制御結果を記載。

自動走行 (auto)

地点毎に自動走行した
回数をカラーマップで表示

手動走行 (manual)

地点毎に手動走行の
発生回数をカラーマップで表示

アクセル オーバーライド (accel)

地点毎にアクセルオーバーライドの
発生回数をカラーマップで表示

ブレーキ オーバーライド (brake)

地点毎にブレーキオーバーライドの
発生回数をカラーマップで表示

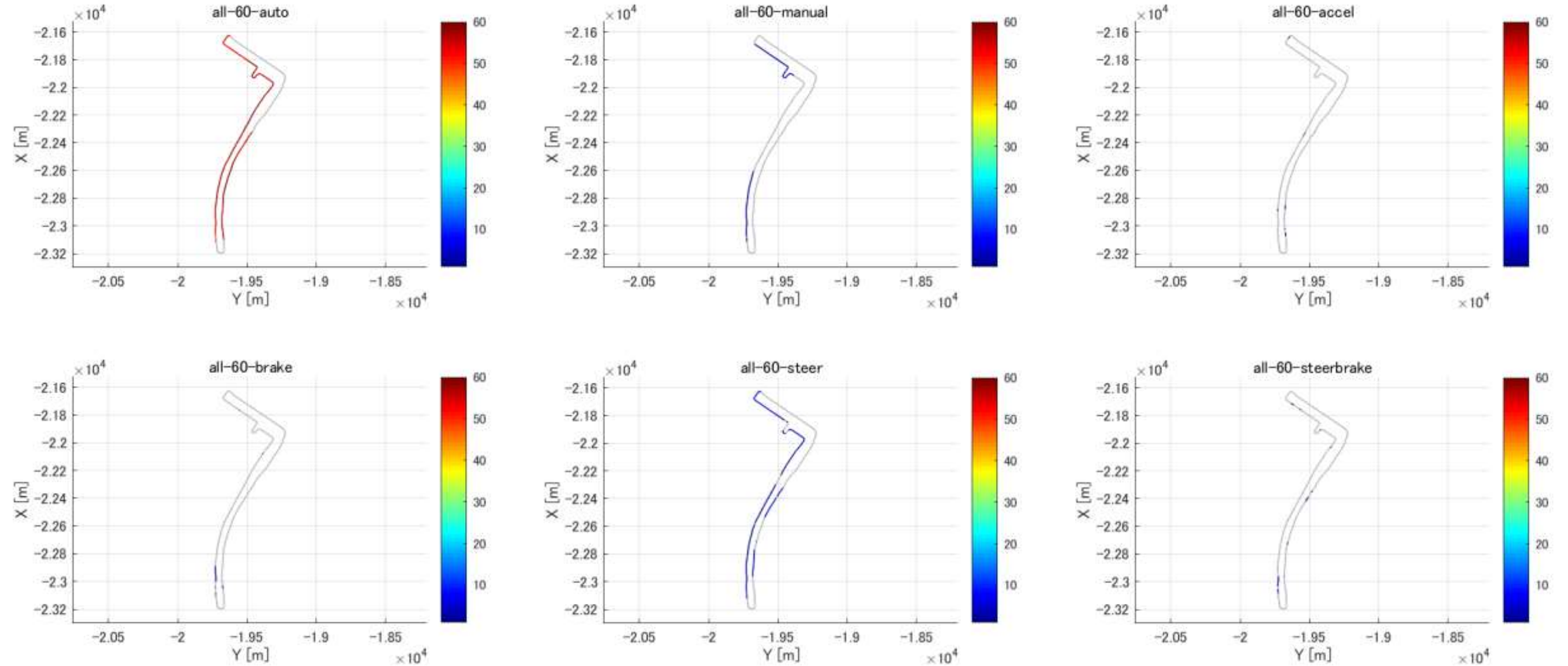
ステアリング オーバーライド (steer)

地点毎にステアリングオーバーライドの
発生回数をカラーマップで表示

ステアブレーキ オーバーライド (steer brake)

地点毎にステアリングオーバーライドと
ブレーキオーバーライドの同時介入の
発生回数をカラーマップで表示

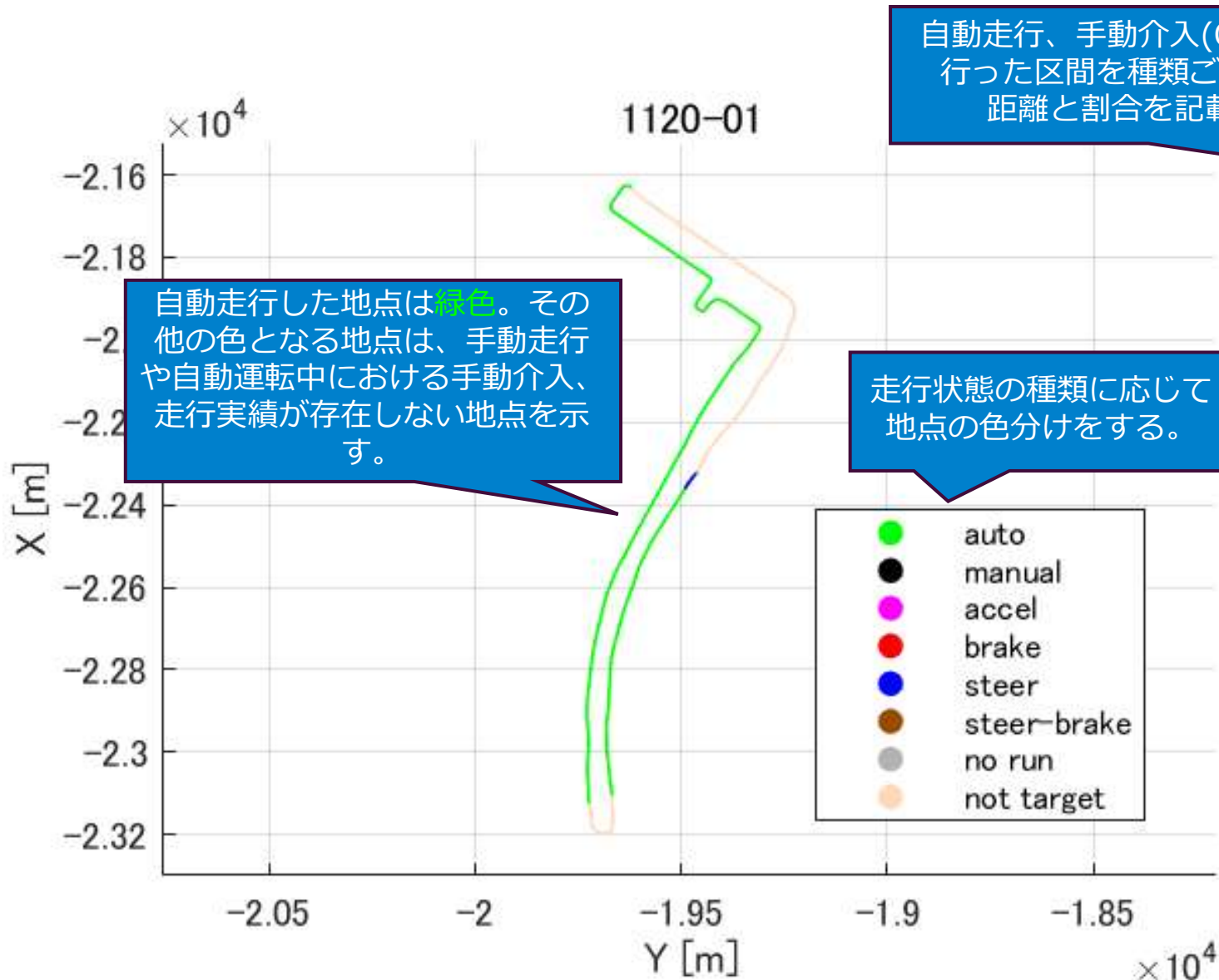
(全走行回)自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点と発生回数



※発生なしの地点を灰色にて出力

各走行回ごとの結果

【グラフの見方】 走行毎のオーバーライドマップ(各地点の走行状態)と走行割合



詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,698.2	98.42
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	4.5	0.16
ブレーキOR	1.0	0.04
ステアリングOR	37.9	1.38
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド

※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について

auto …自動運転

manual …手動運転

accel …アクセルOR

brake … ブレーキOR

steer …ステアリングOR

steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR

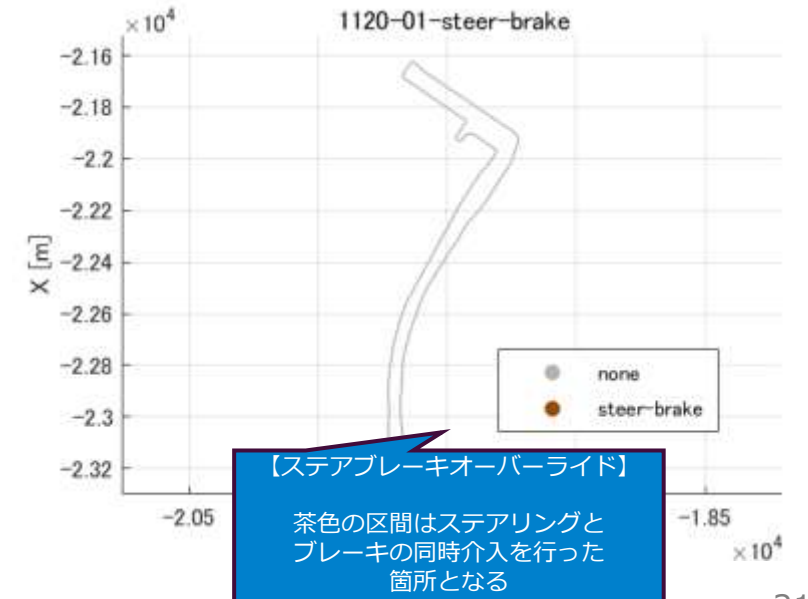
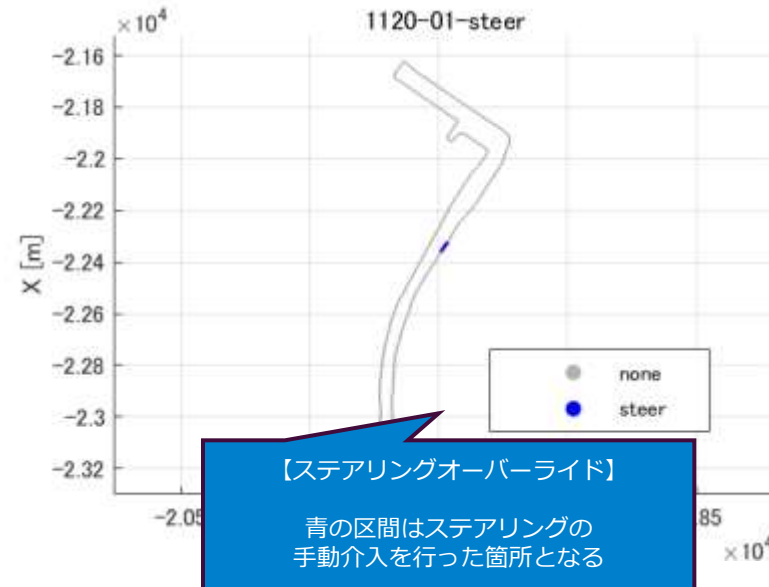
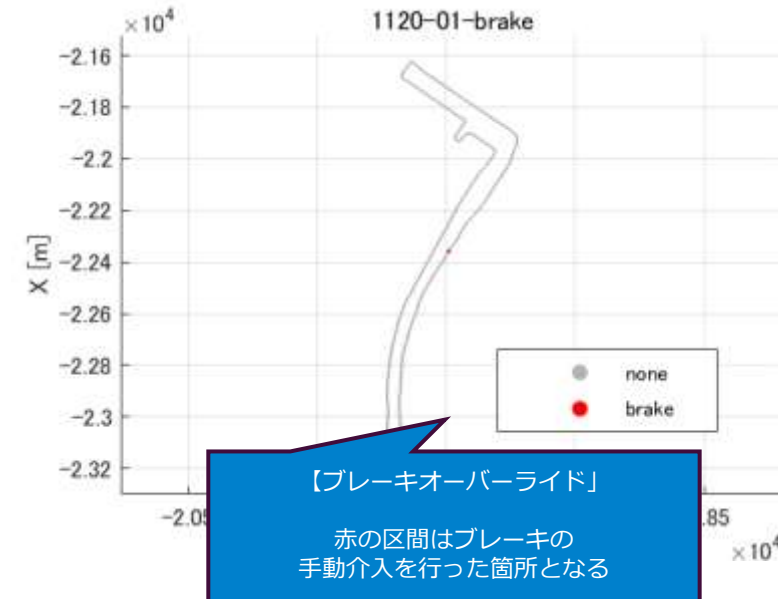
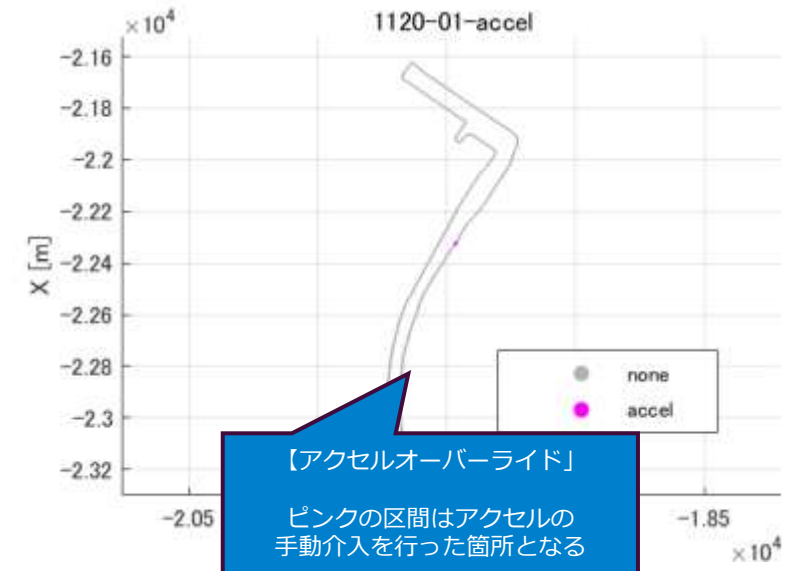
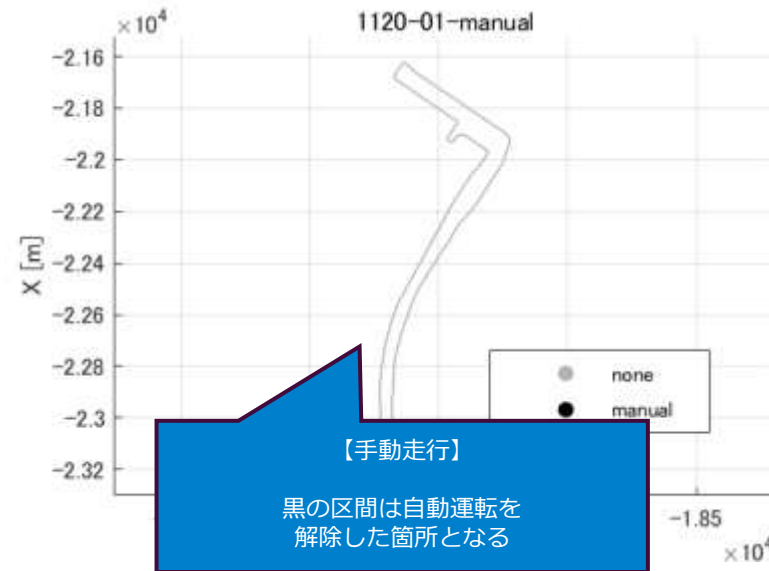
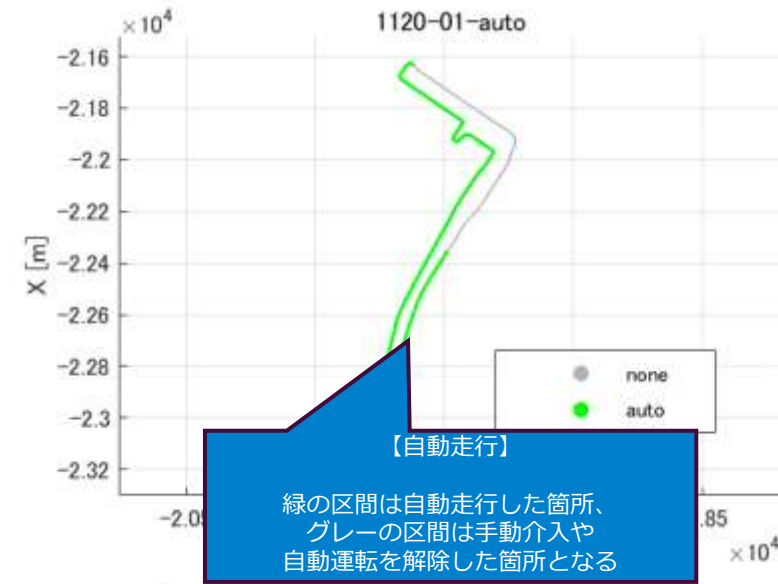
no run … 未走行

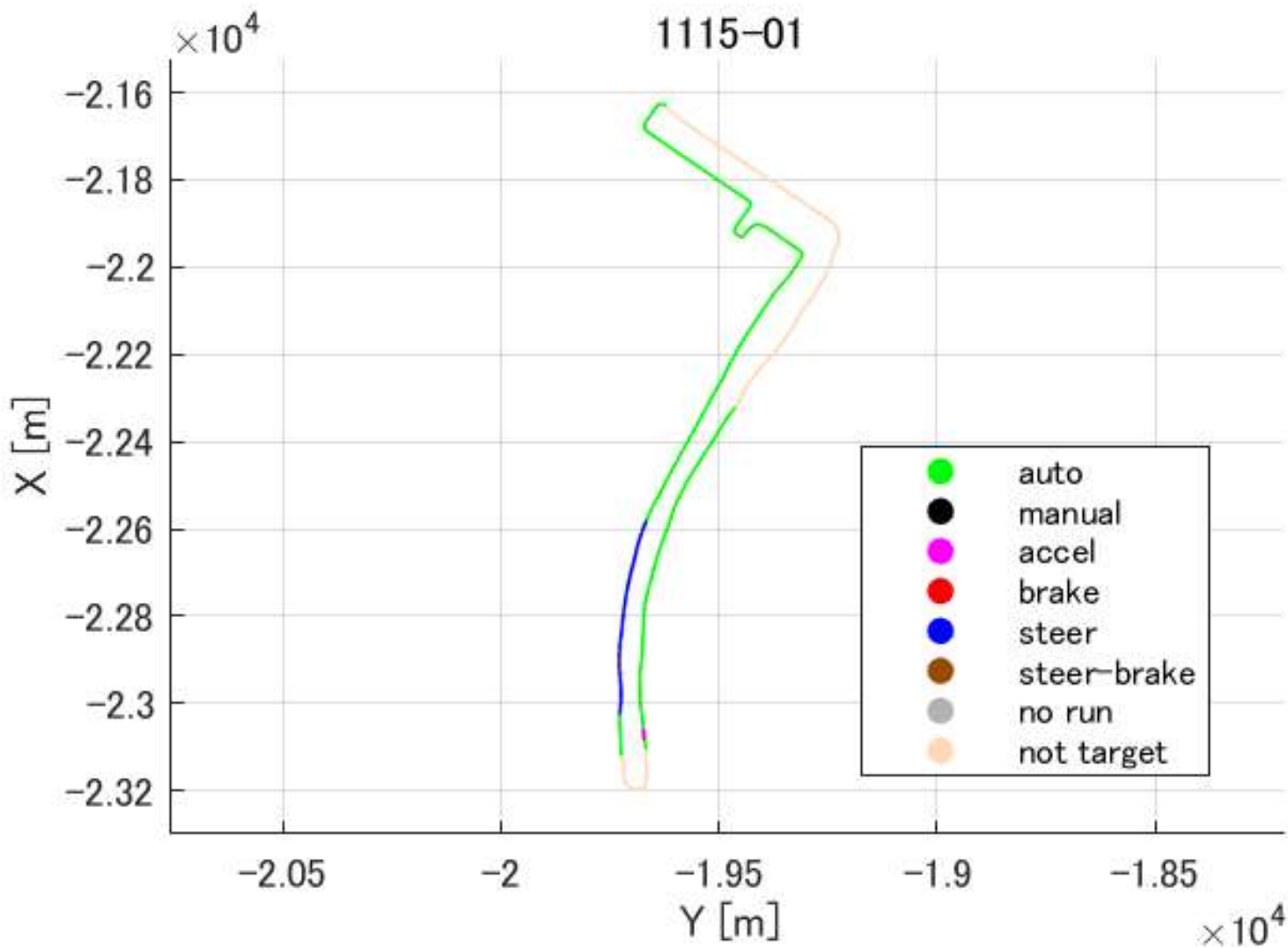
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

※未走行距離とは…(自動運転区間-自動走行距離)

※上記のグラフは呼称をオーバーライドマップとする

【グラフの見方】(各走行回)自動・手動・オーバーライド種類の発生地点



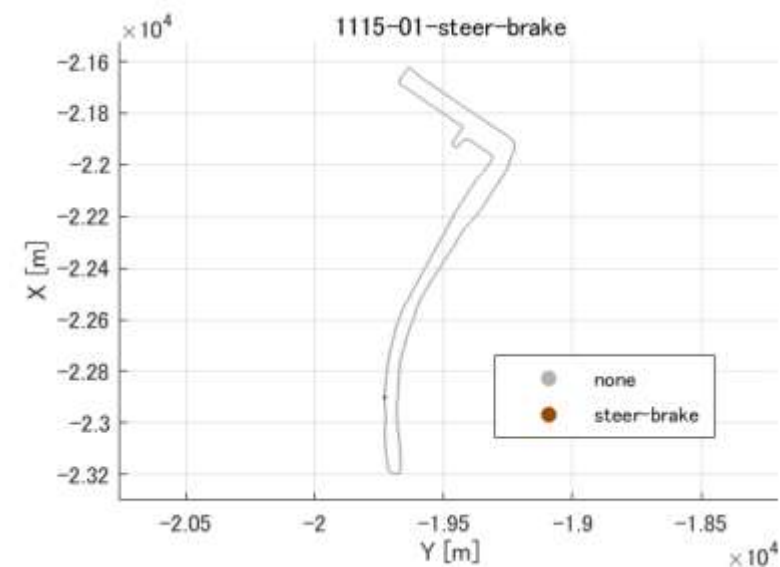
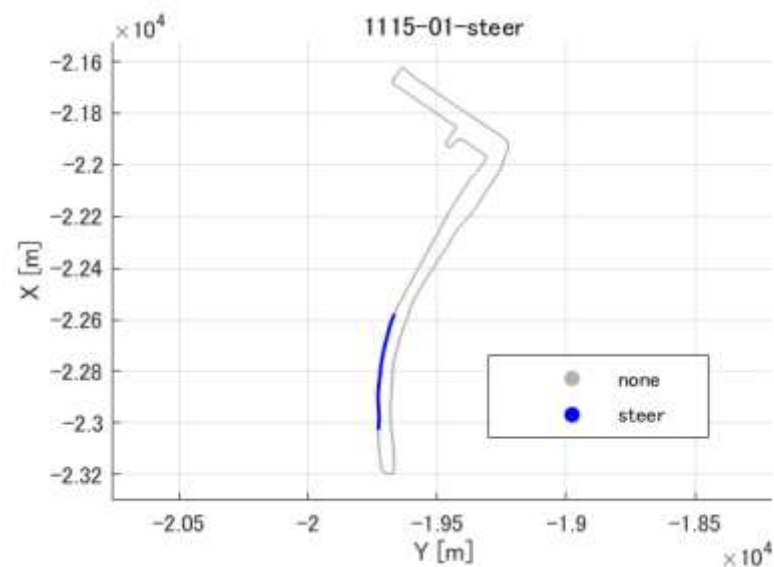
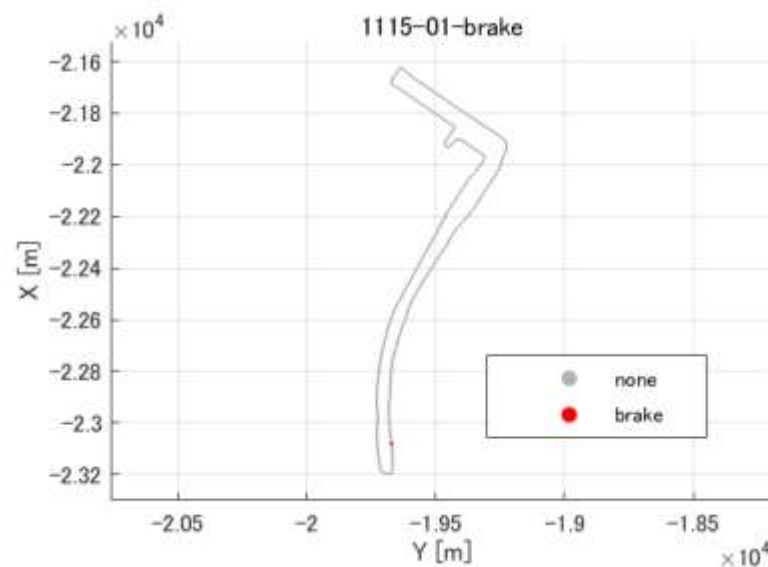
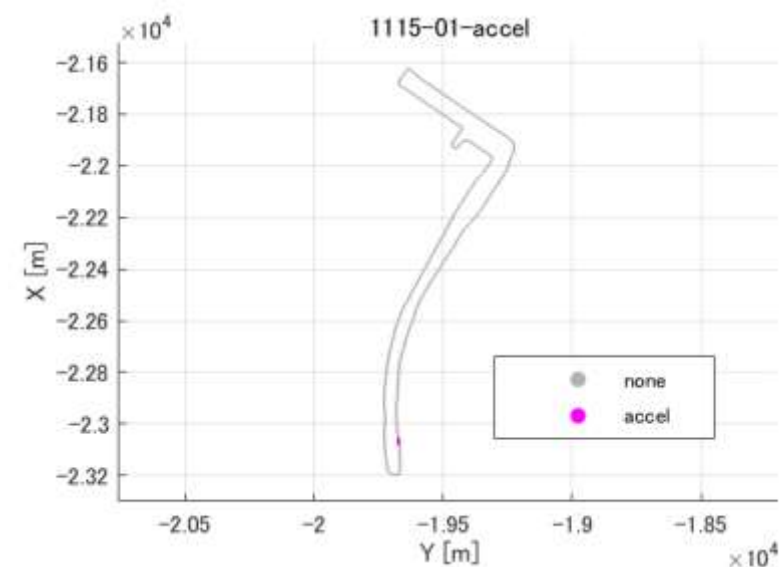
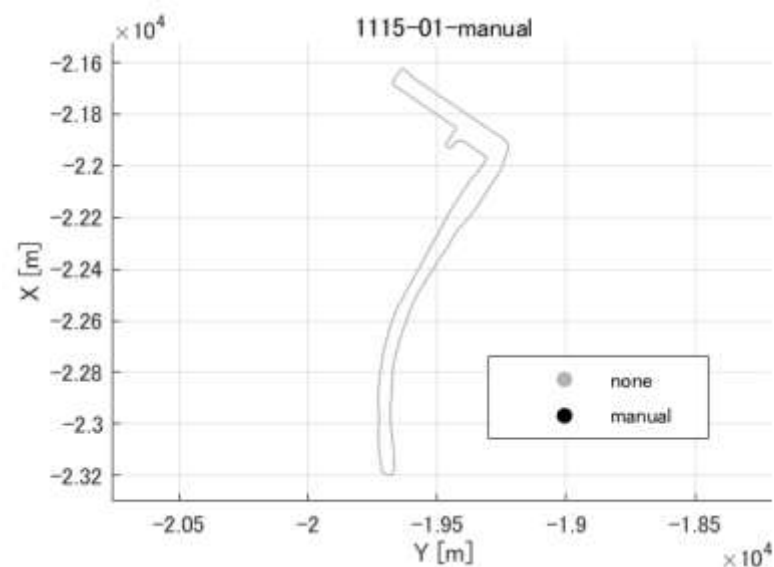
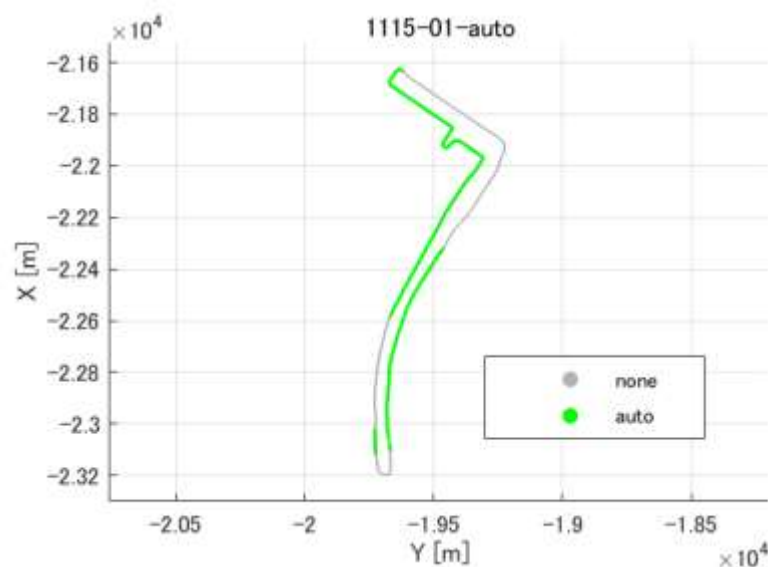


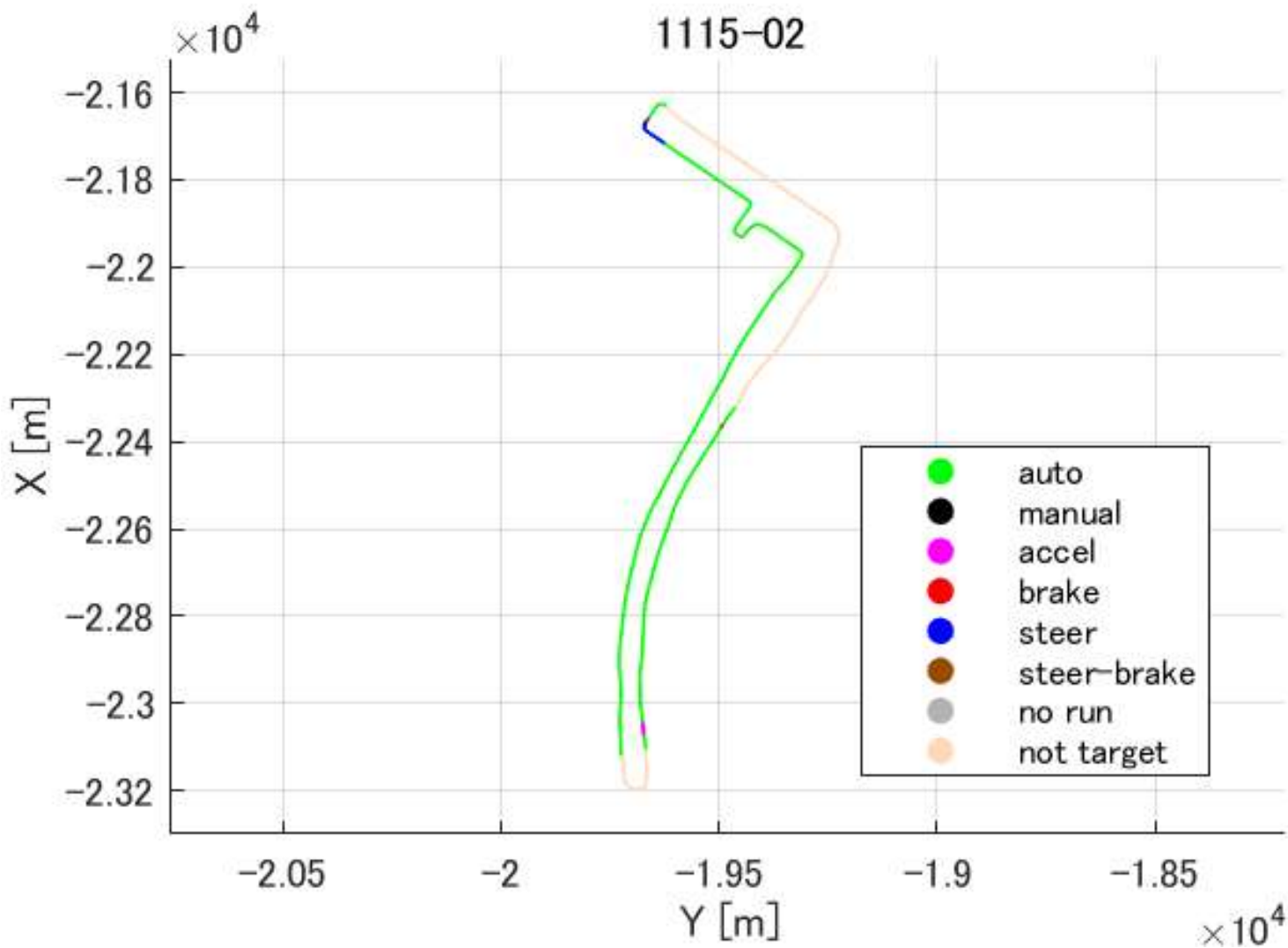
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.3	-
自動走行距離	2,273.8	83.04
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	17.1	0.62
ブレーキOR	0.3	0.01
ステアリングOR	443.0	16.18
ステアリングブレーキOR	4.1	0.15
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/15 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





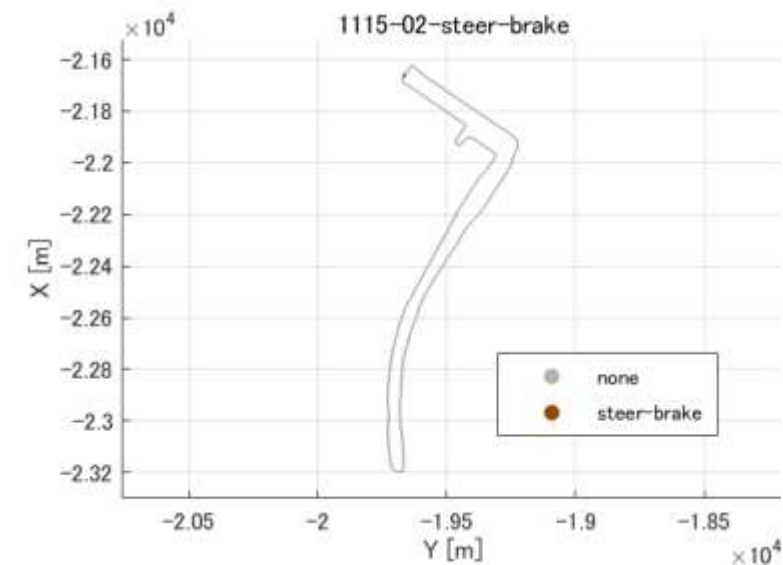
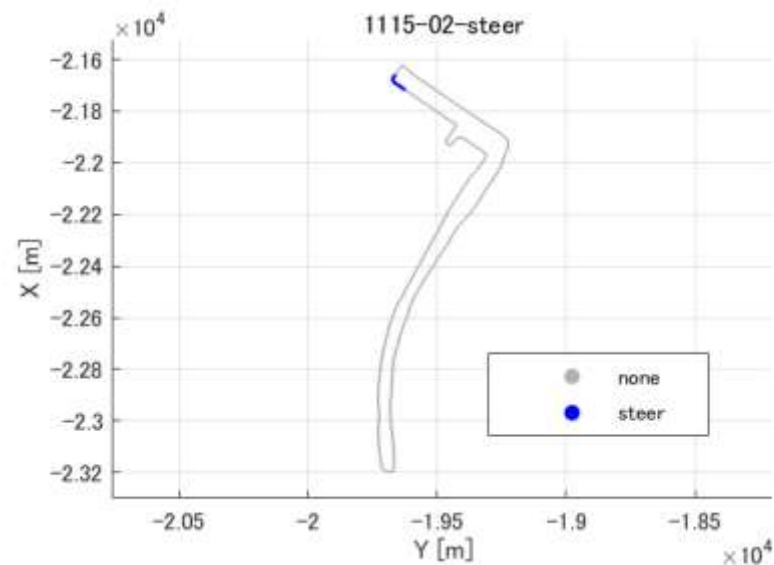
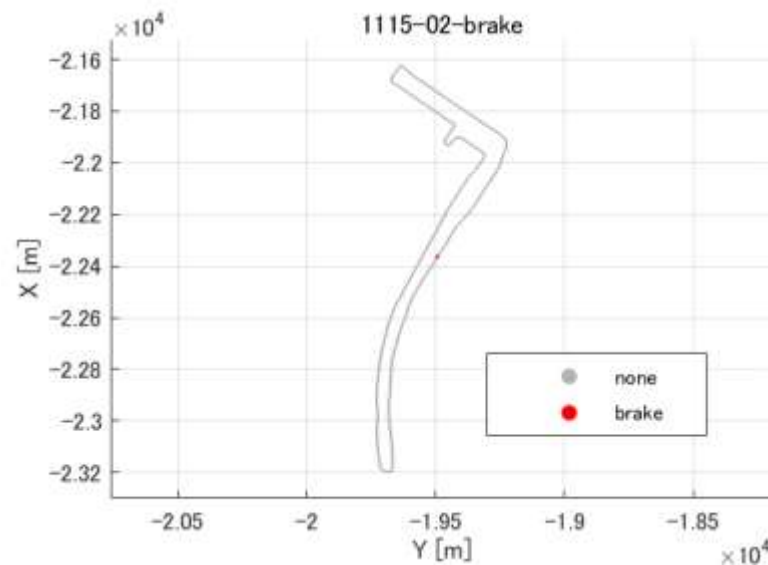
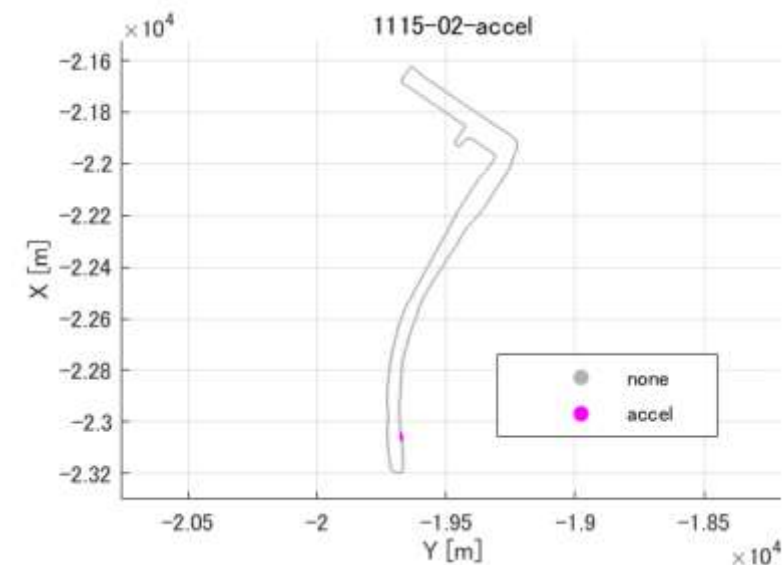
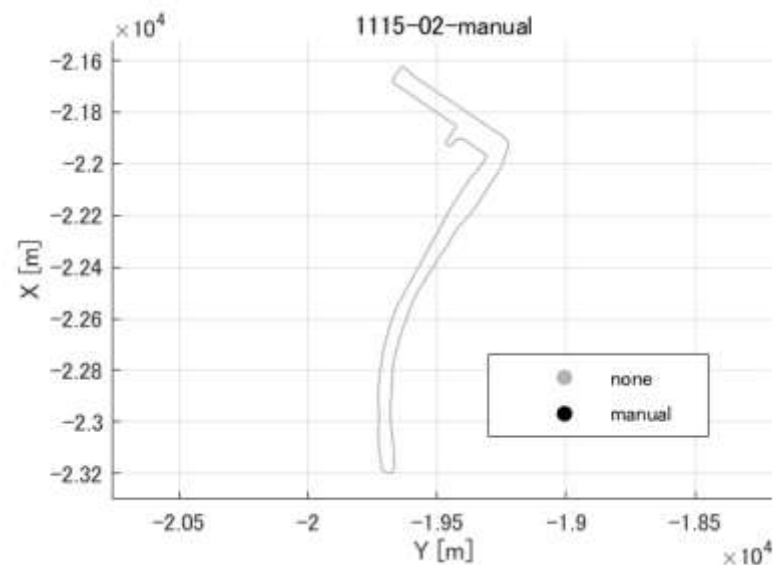
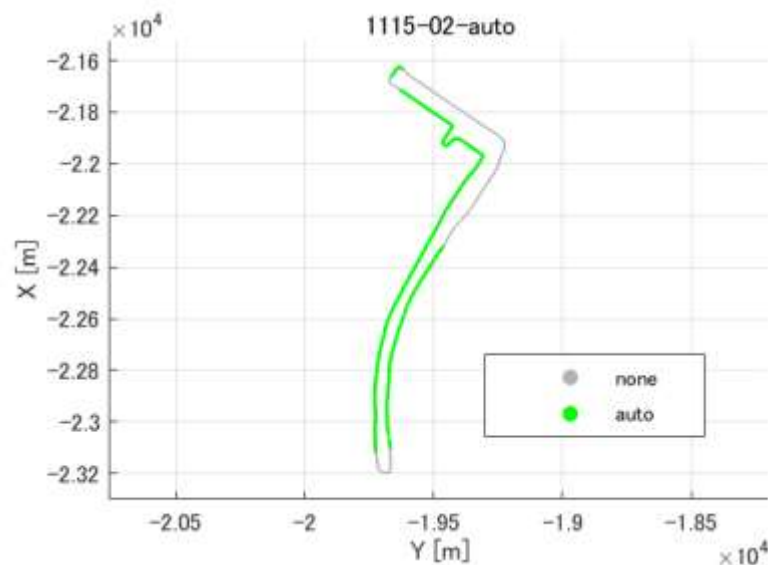
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.1	-
自動走行距離	2,637.7	96.33
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	20.8	0.76
ブレーキOR	0.8	0.03
ステアリングOR	75.5	2.76
ステアリングブレーキOR	3.3	0.12
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,171.0	-

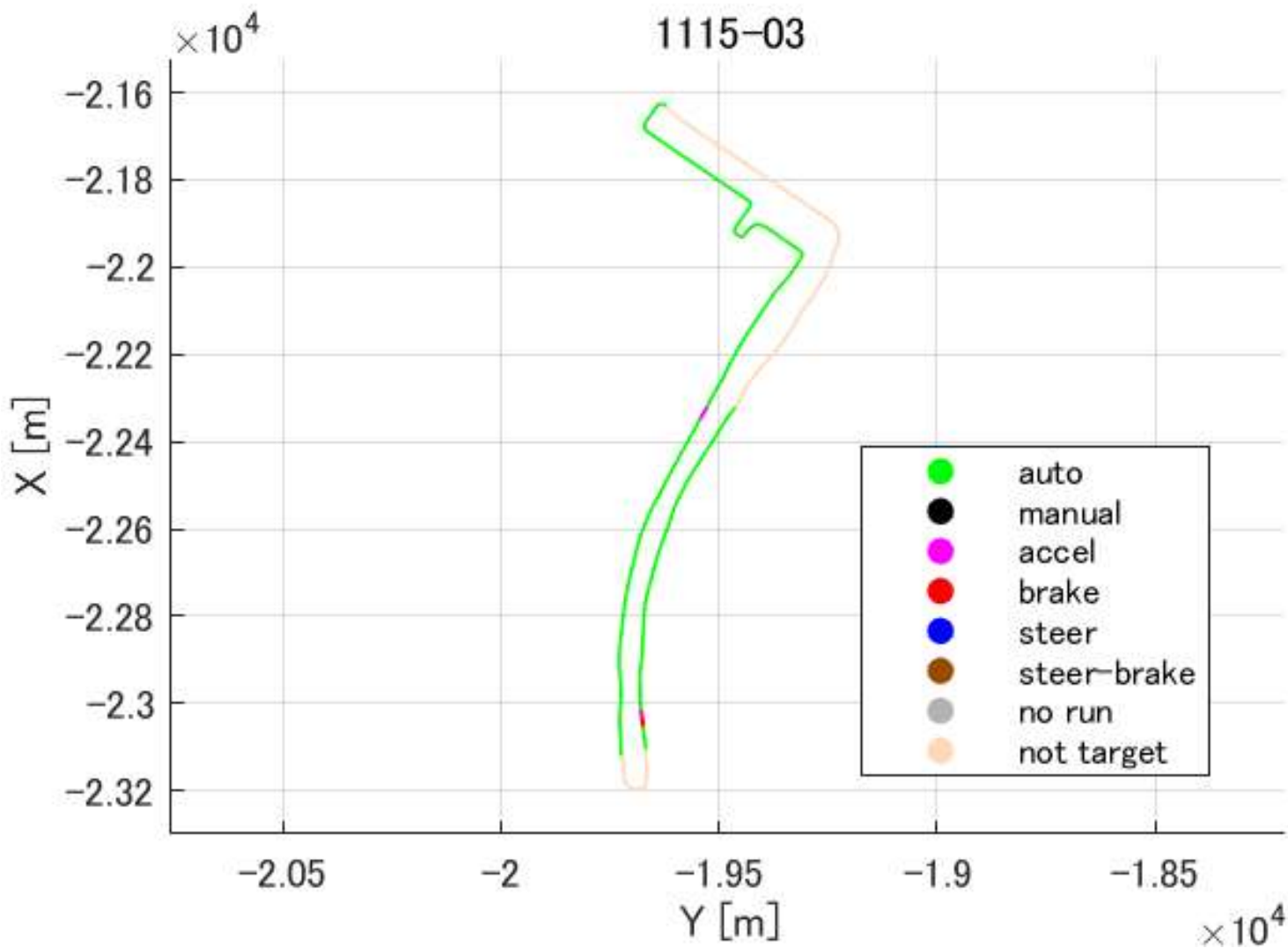
※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/15 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点

Confidential



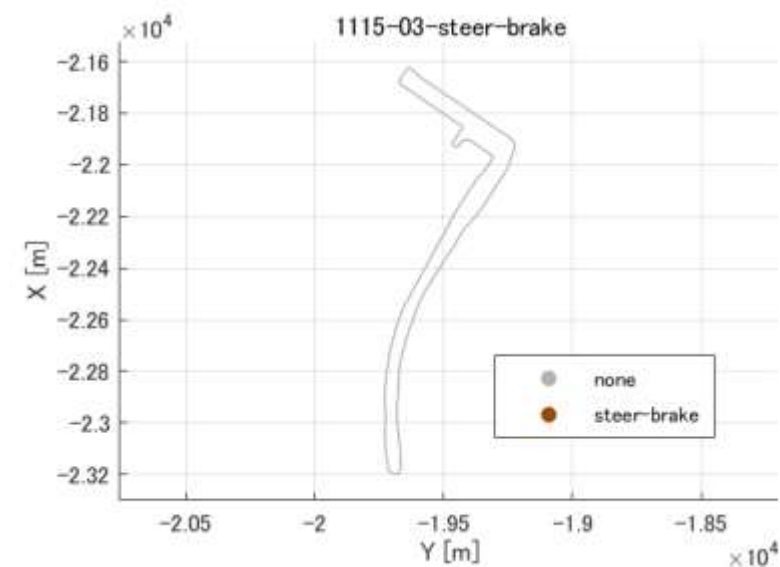
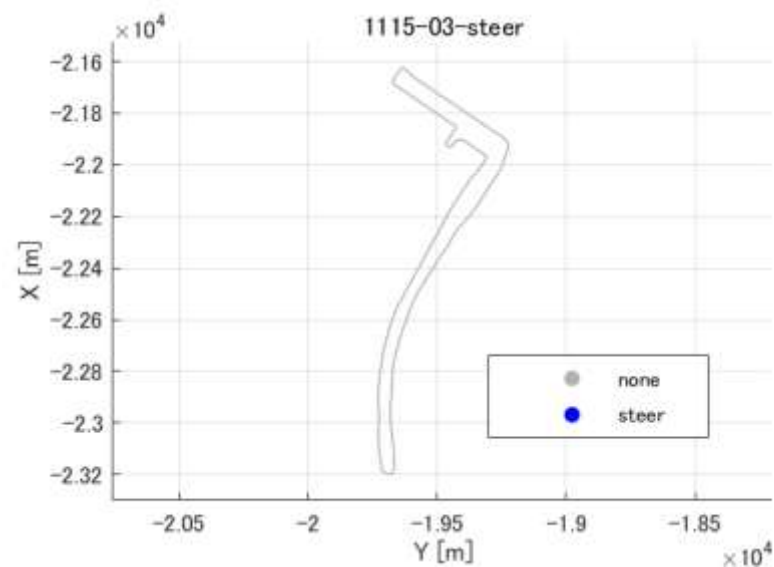
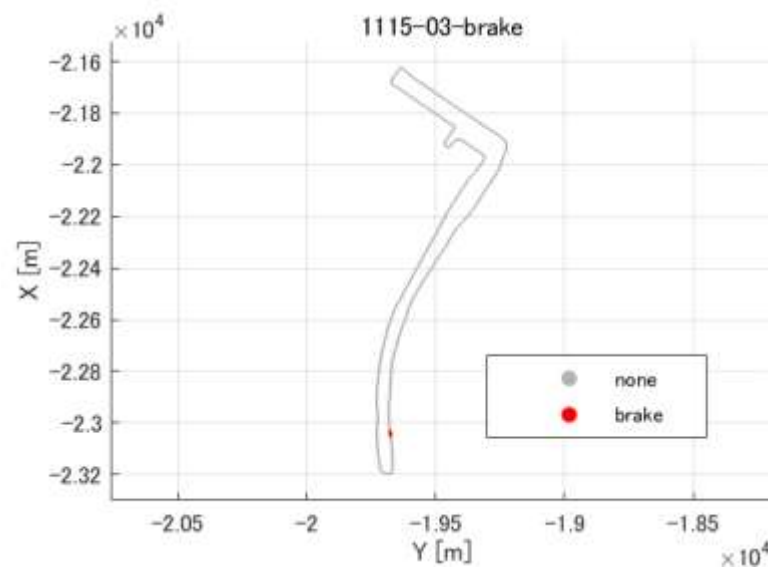
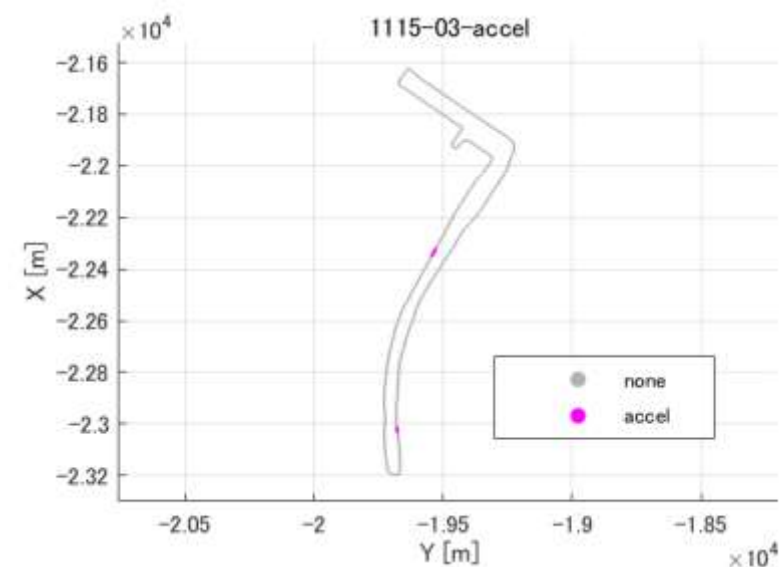
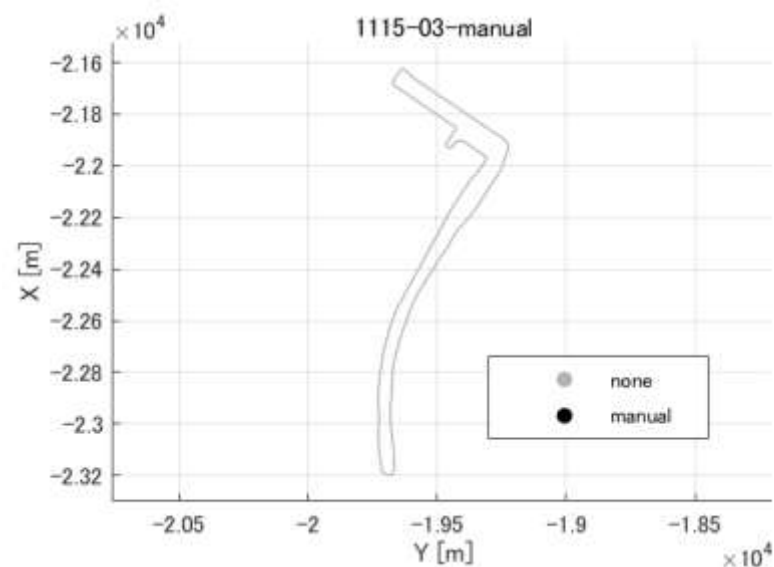
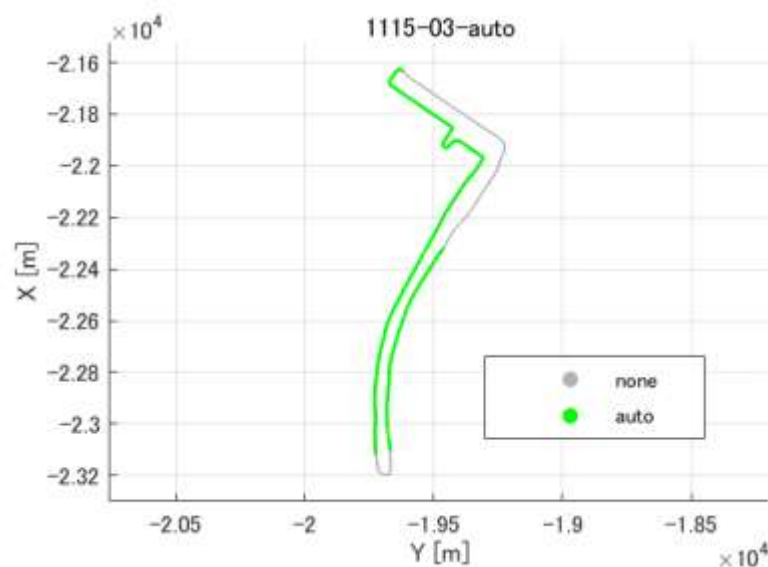


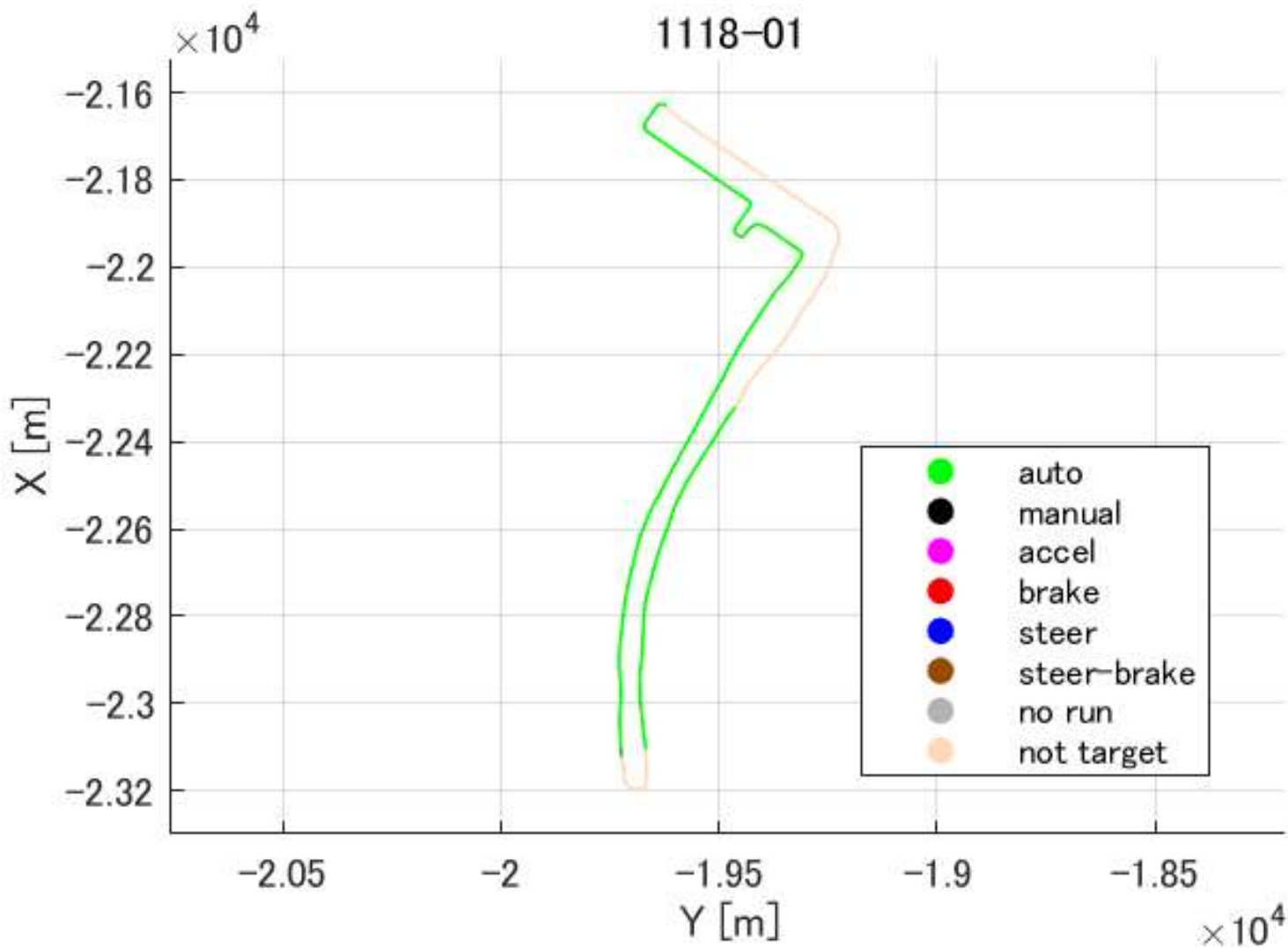
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.1	-
自動走行距離	2,686.0	98.09
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	36.3	1.33
ブレーキOR	15.8	0.58
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,171.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/15 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



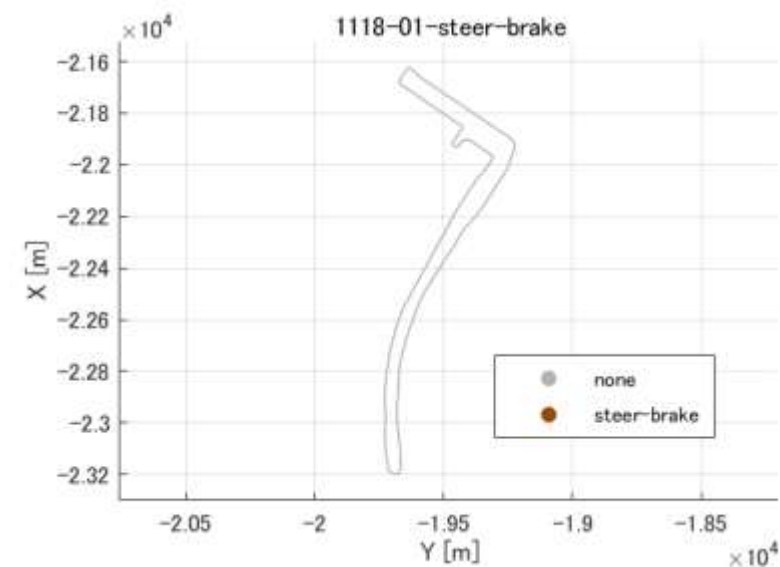
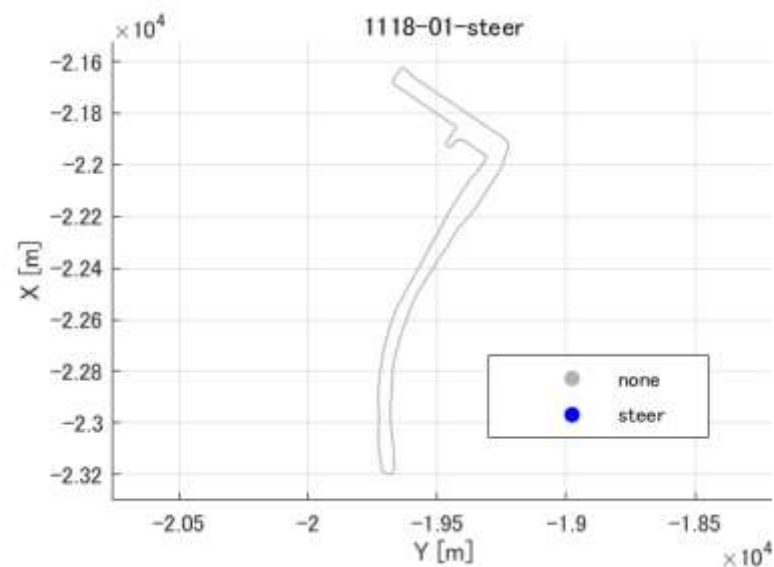
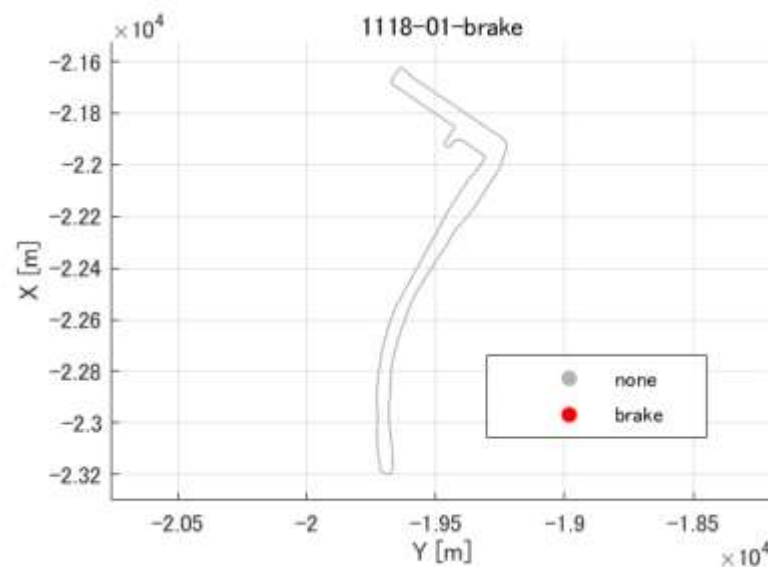
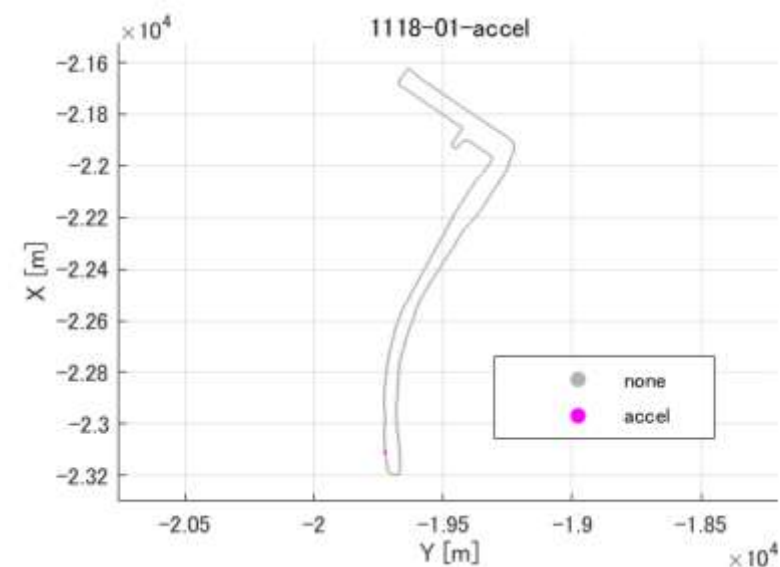
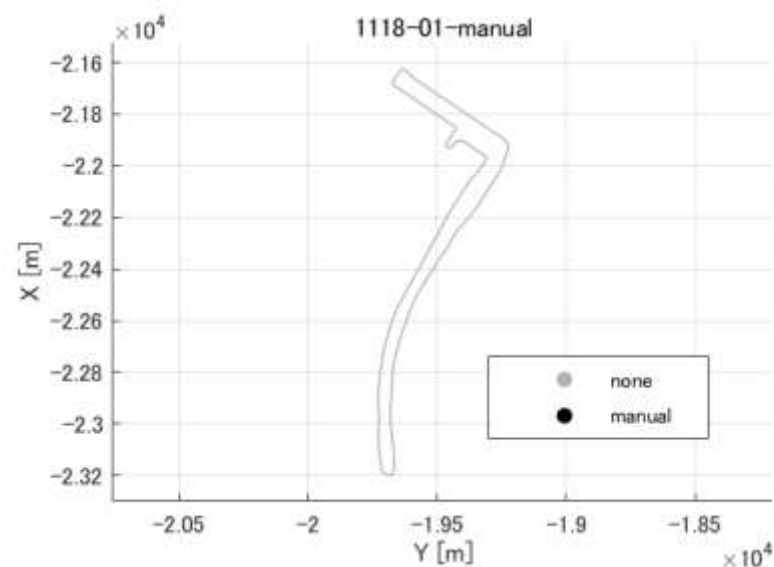
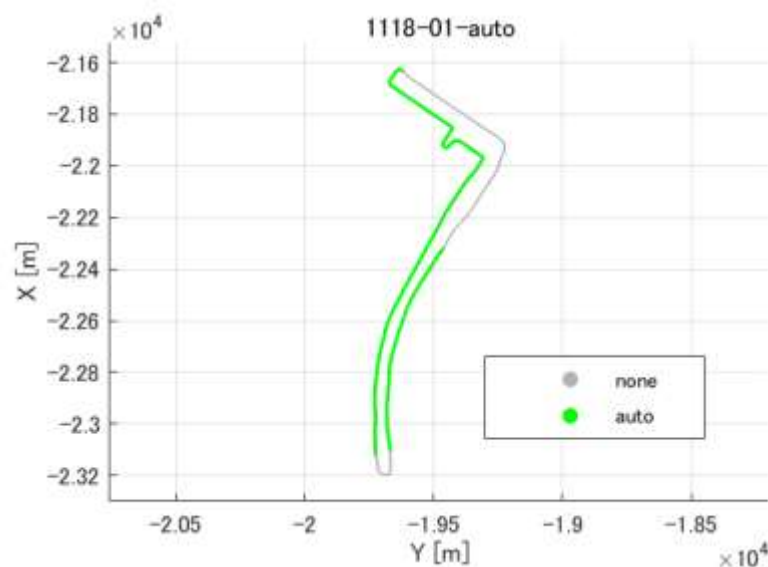


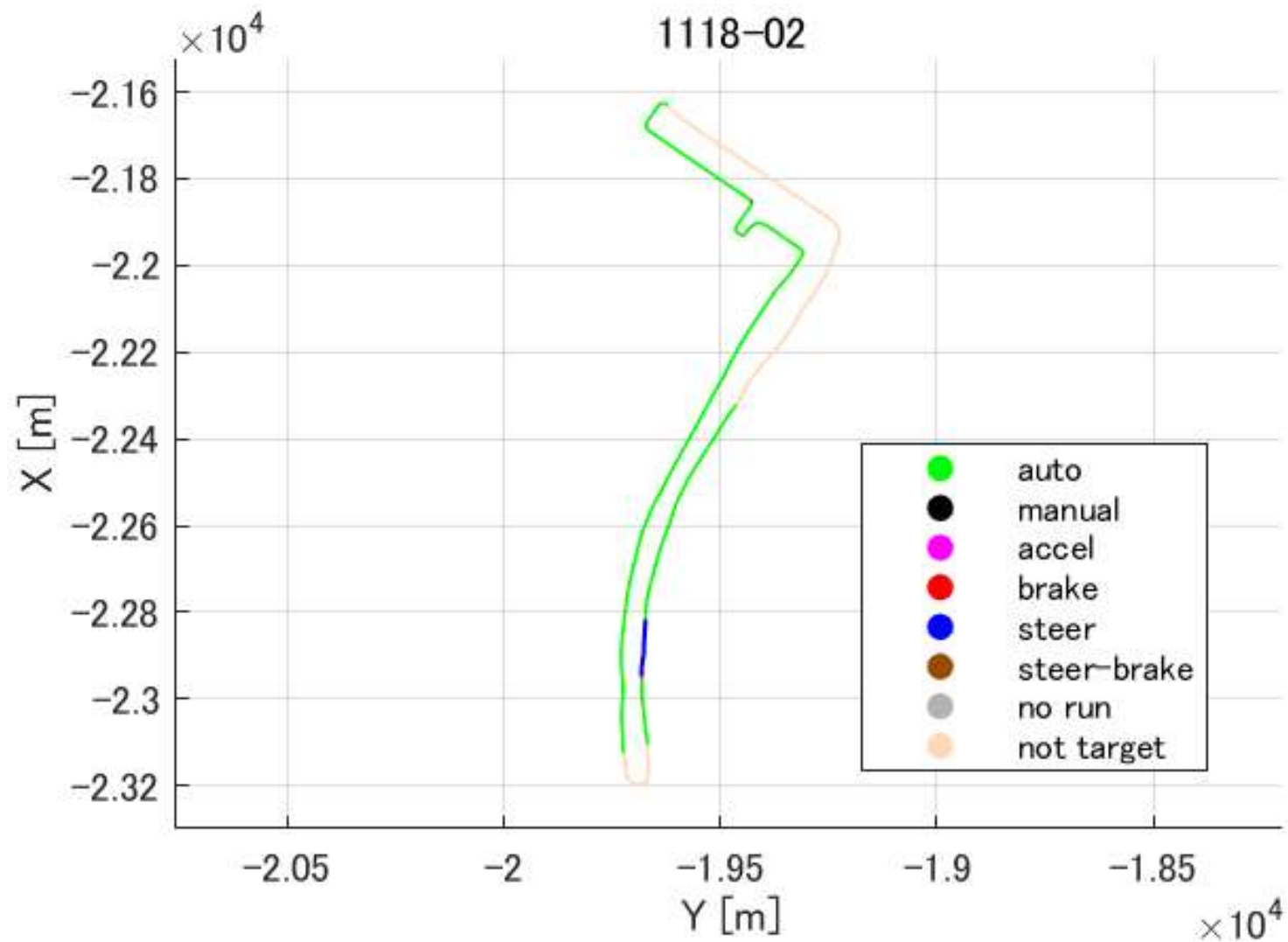
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,741.2	99.99
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.4	0.01
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/18 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



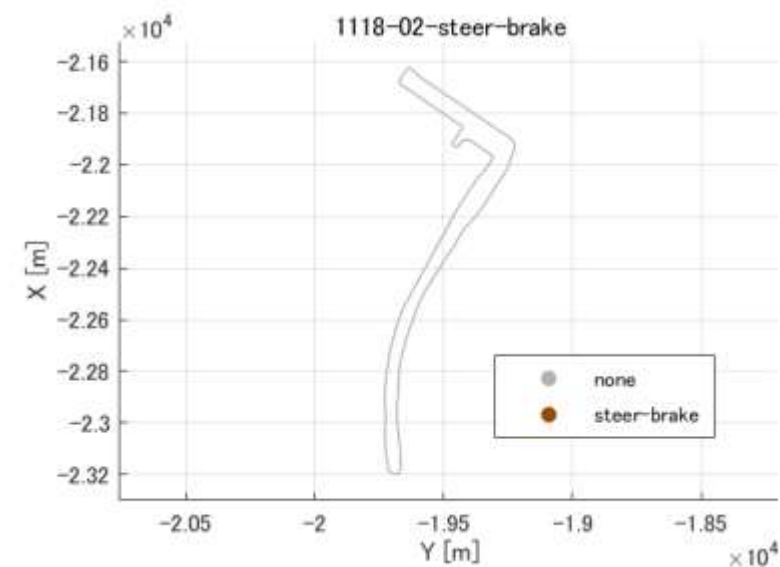
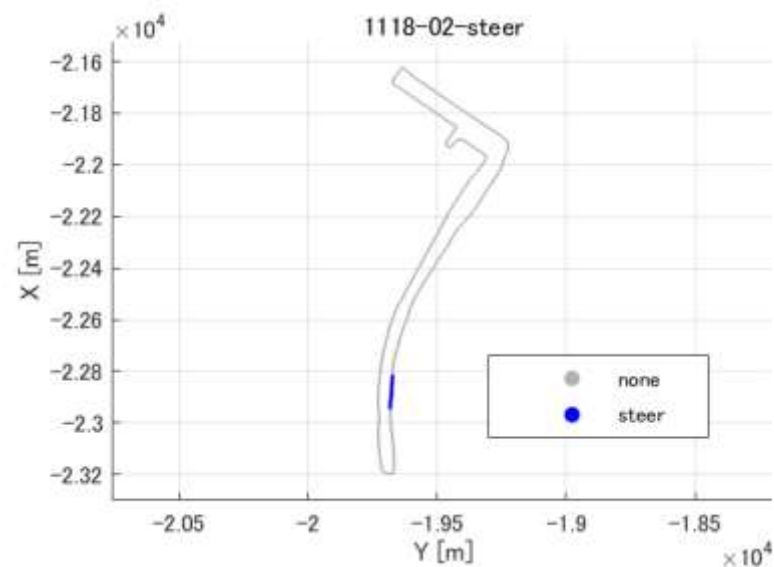
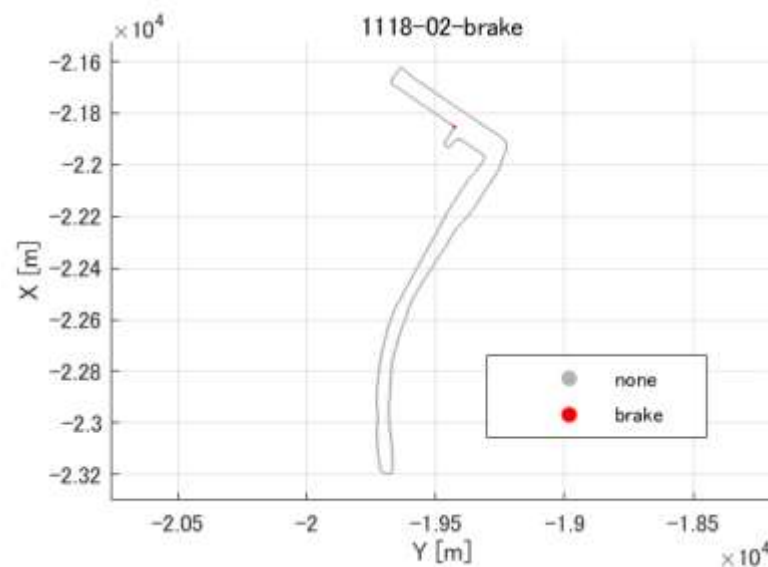
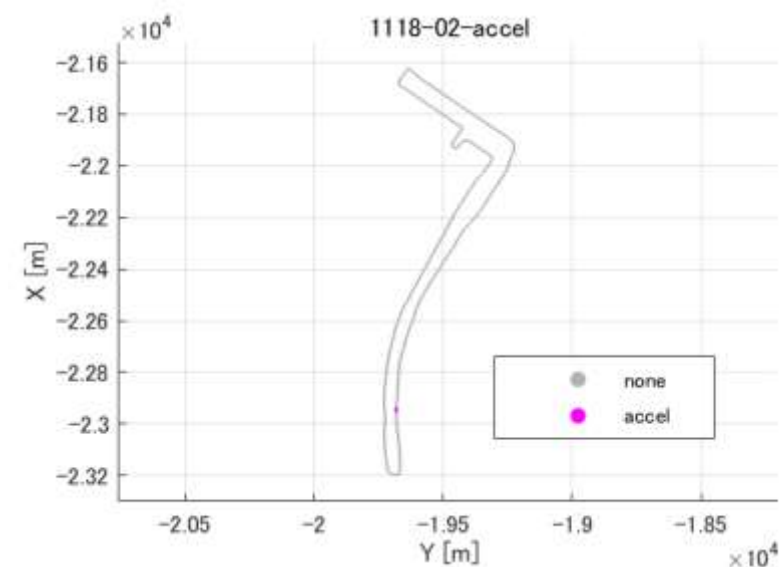
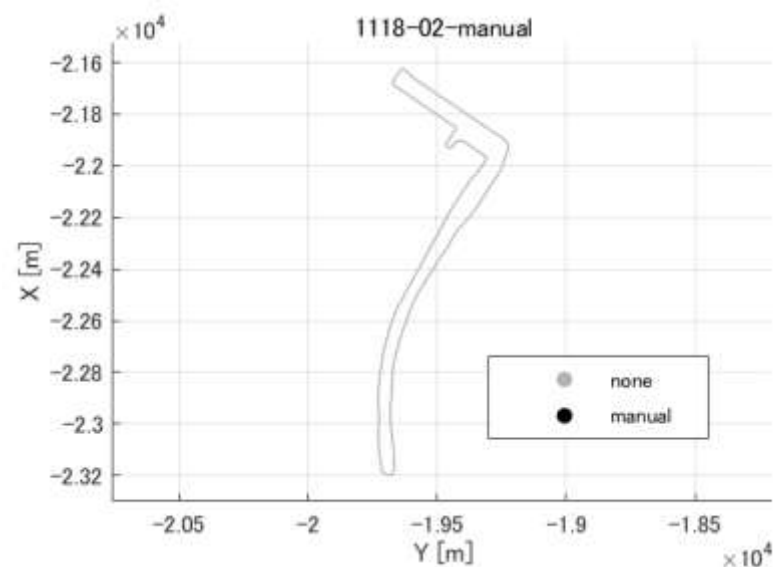
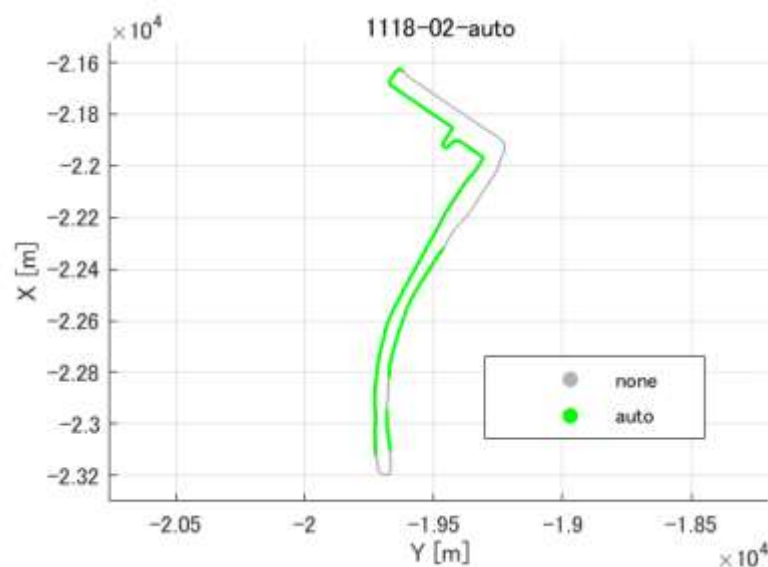


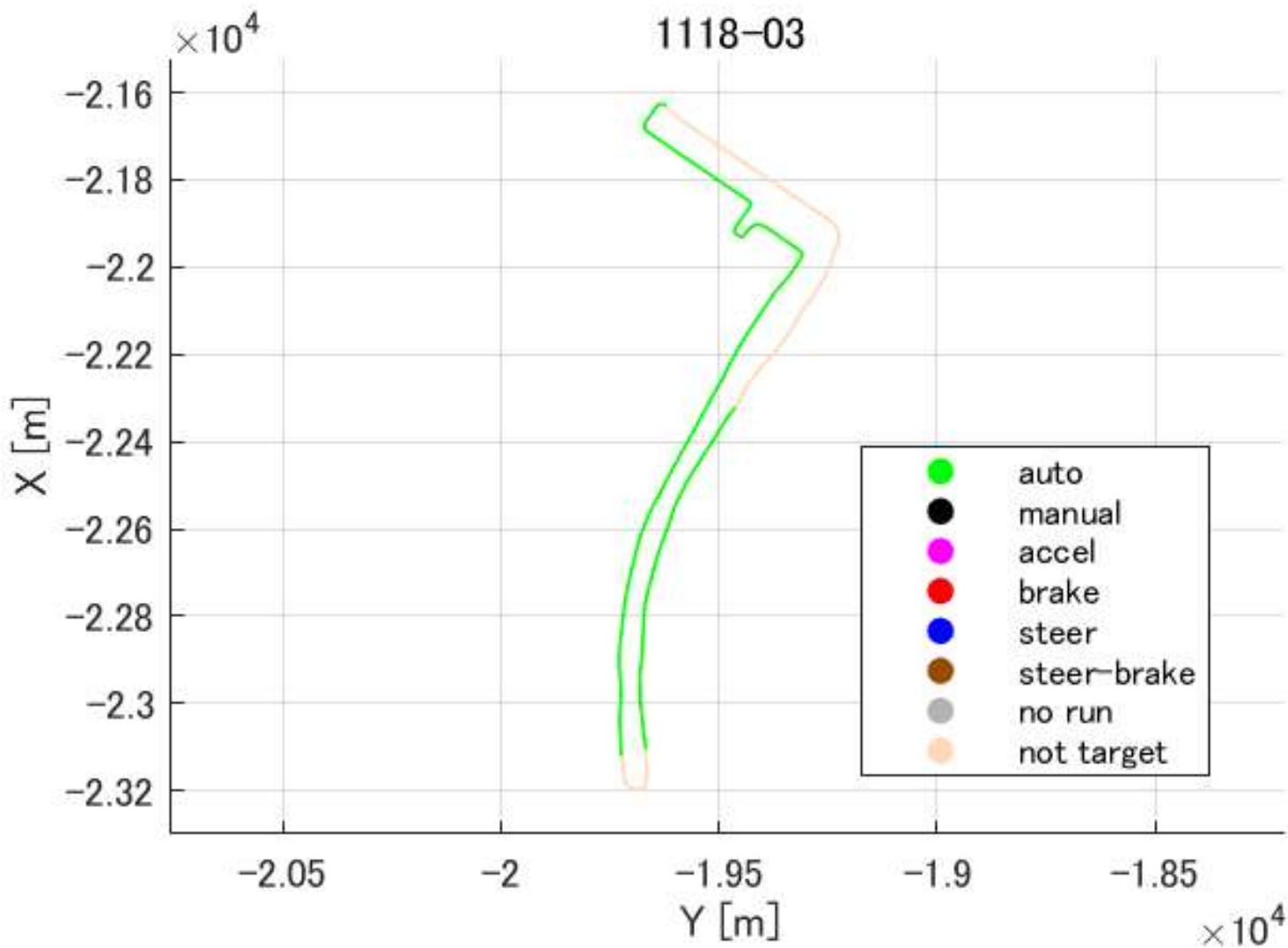
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,611.5	95.26
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	6.3	0.23
ブレーキOR	0.1	0.00
ステアリングOR	123.7	4.51
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/18 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





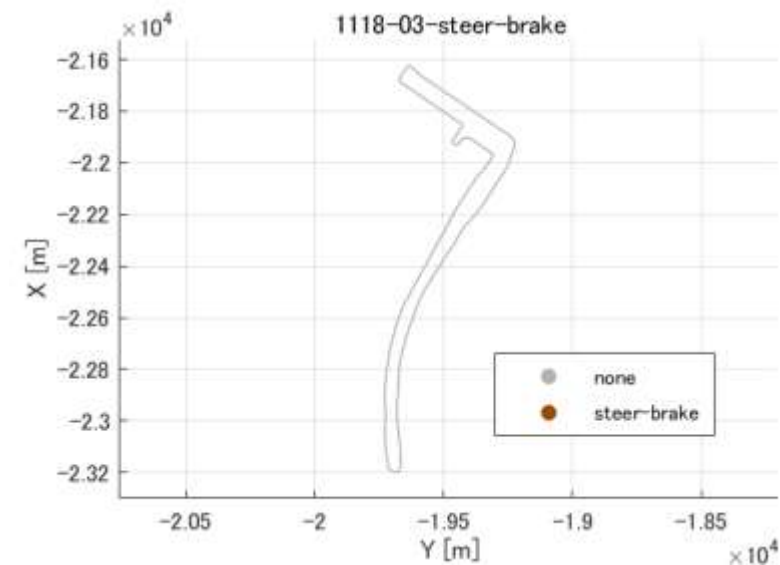
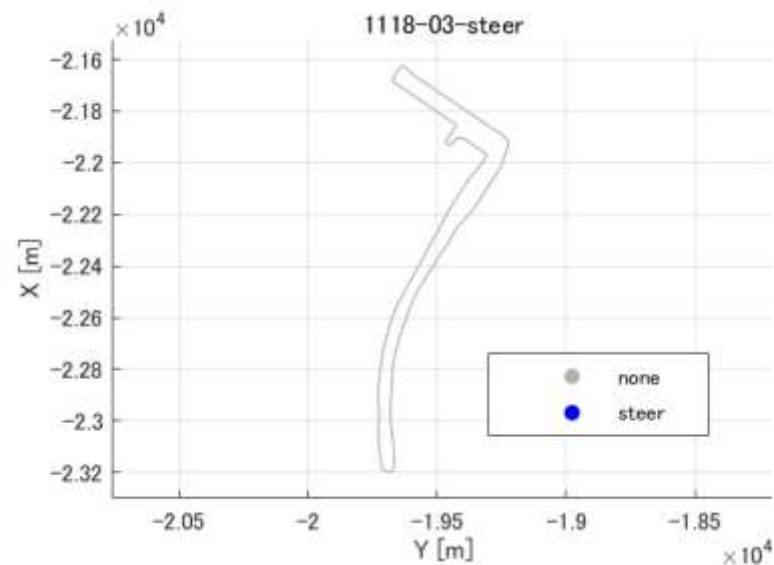
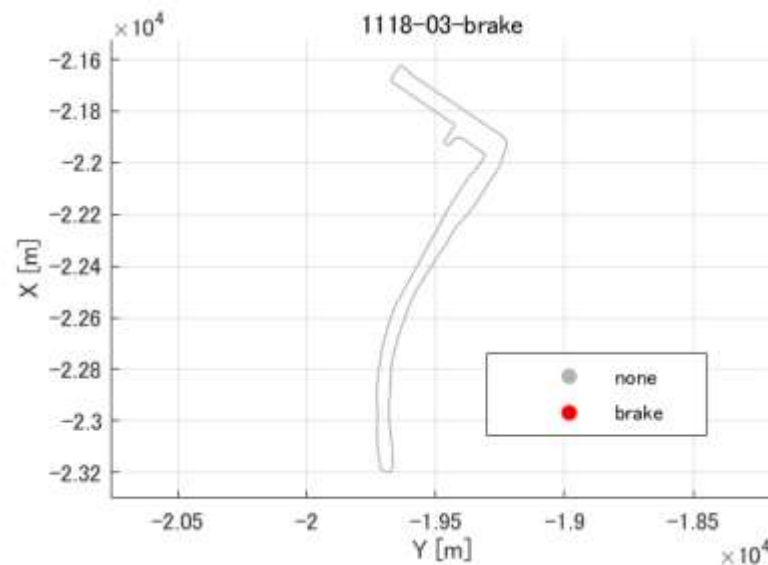
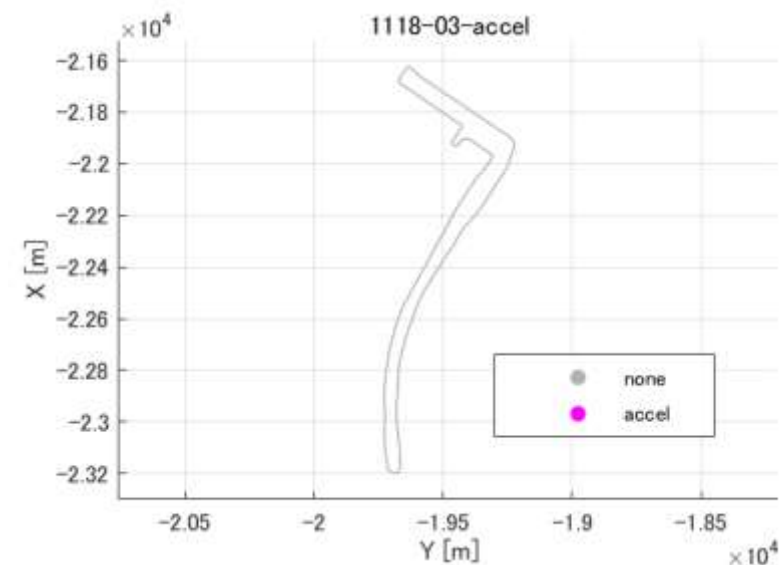
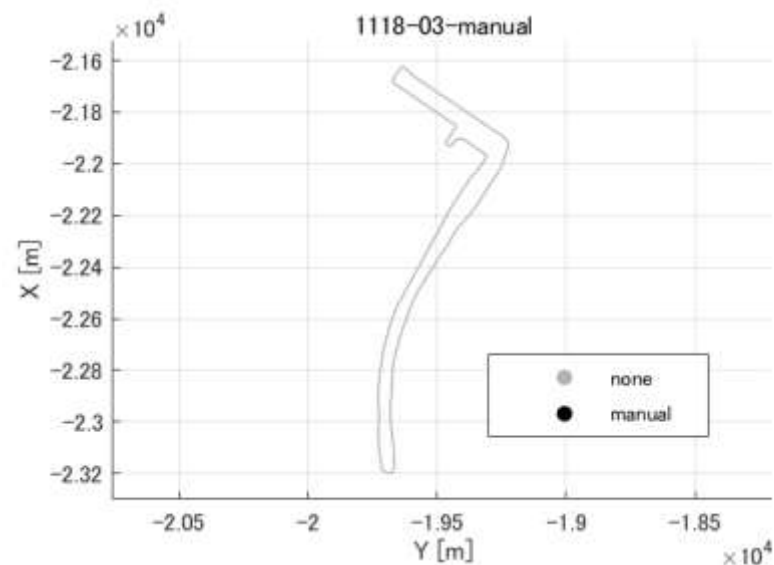
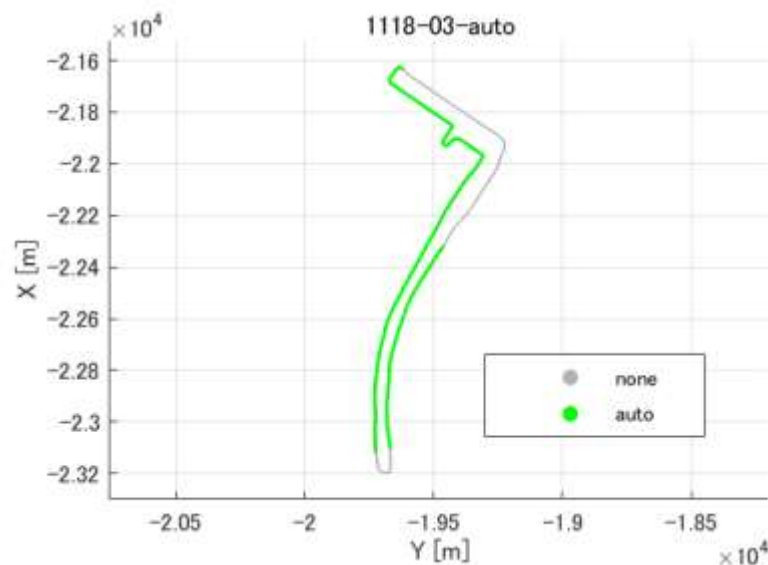
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738	-
自動走行距離	2,738	100.00
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.7	-

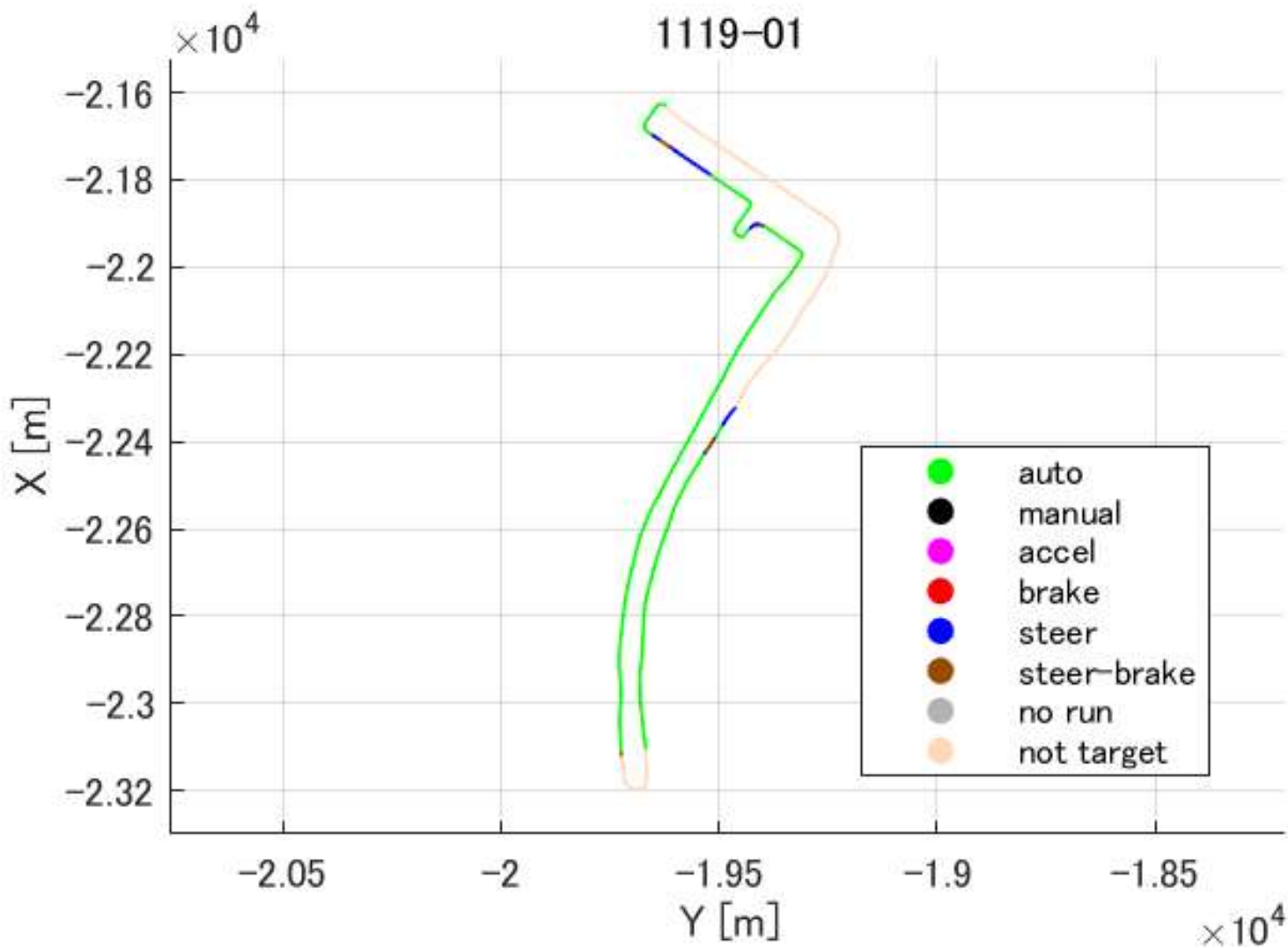
※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/18 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点

Confidential



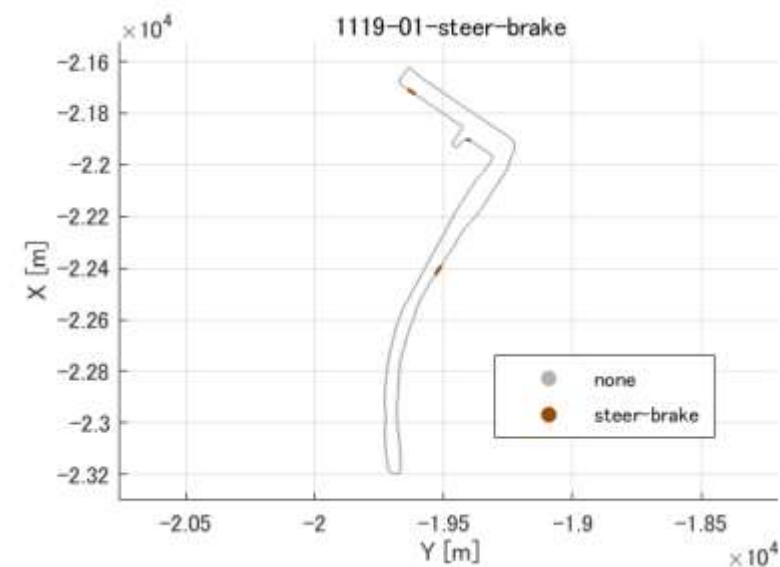
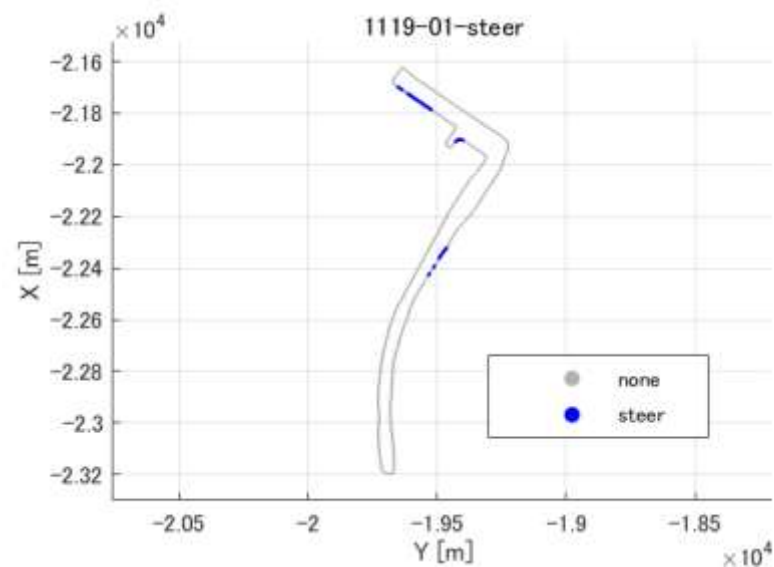
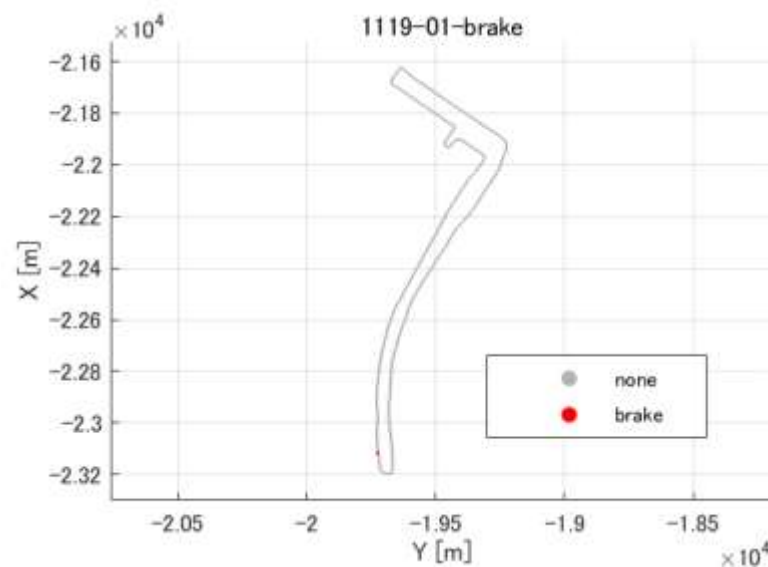
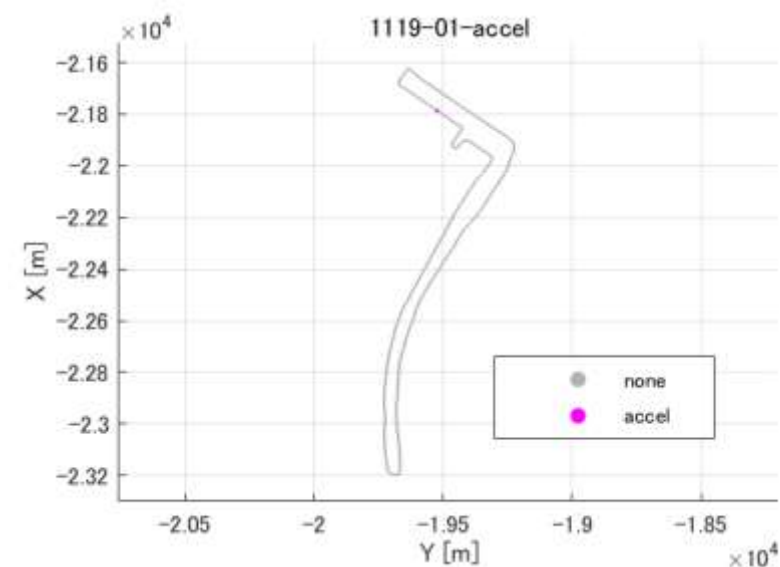
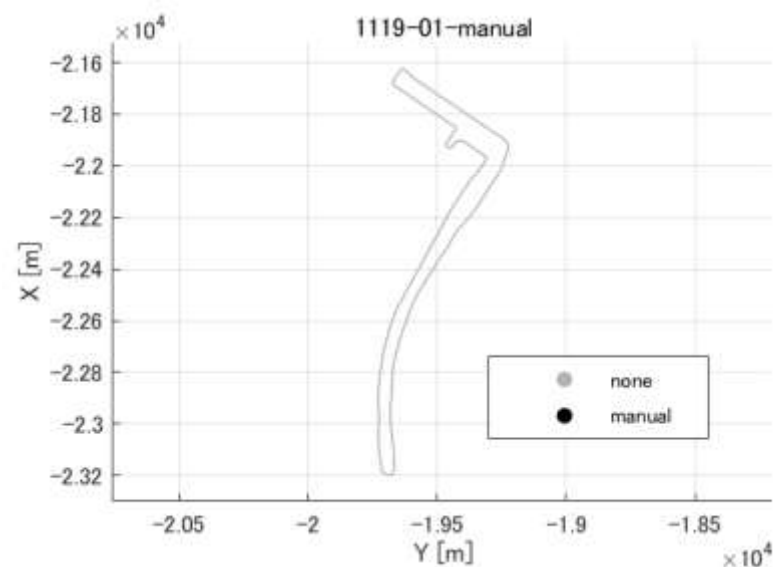
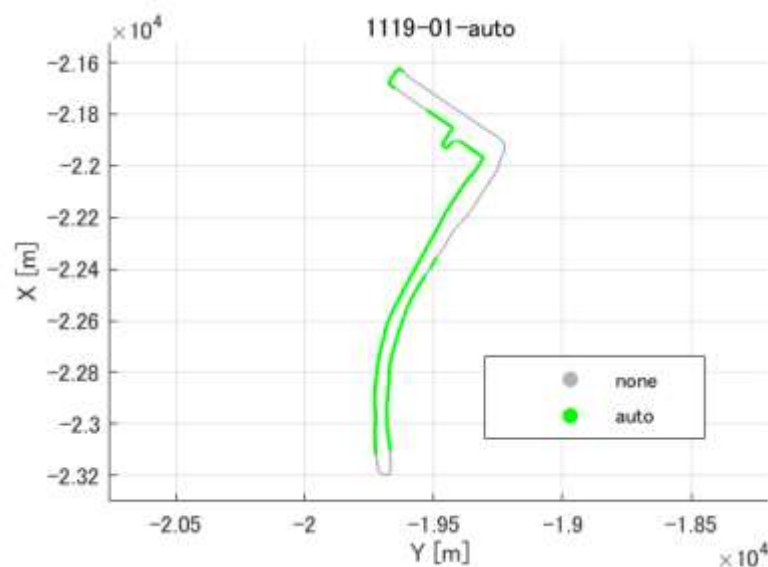


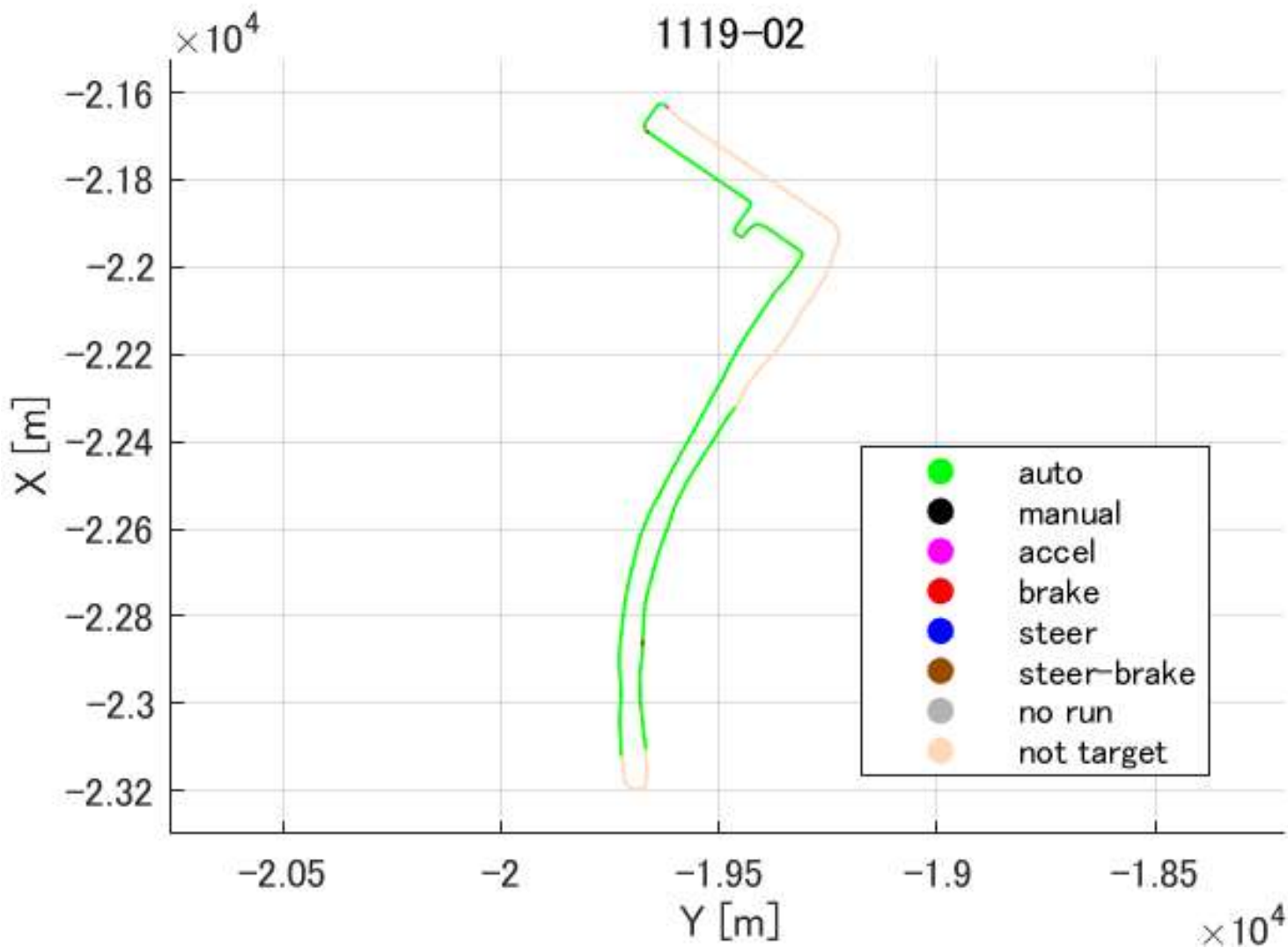
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739	-
自動走行距離	2,463	89.92
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	1.8	0.07
ブレーキOR	0.1	0.00
ステアリングOR	213.3	7.79
ステアリングブレーキOR	60.8	2.22
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/19 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



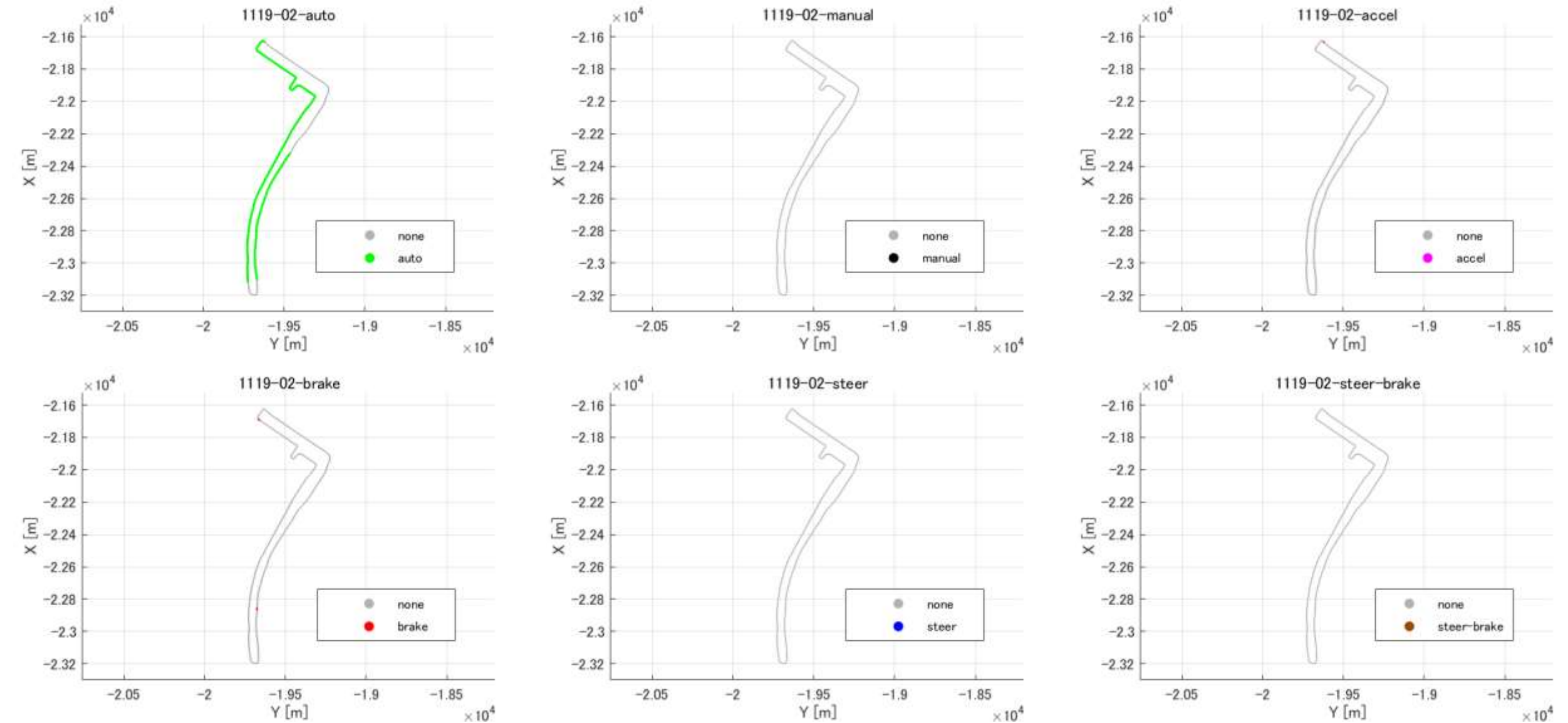


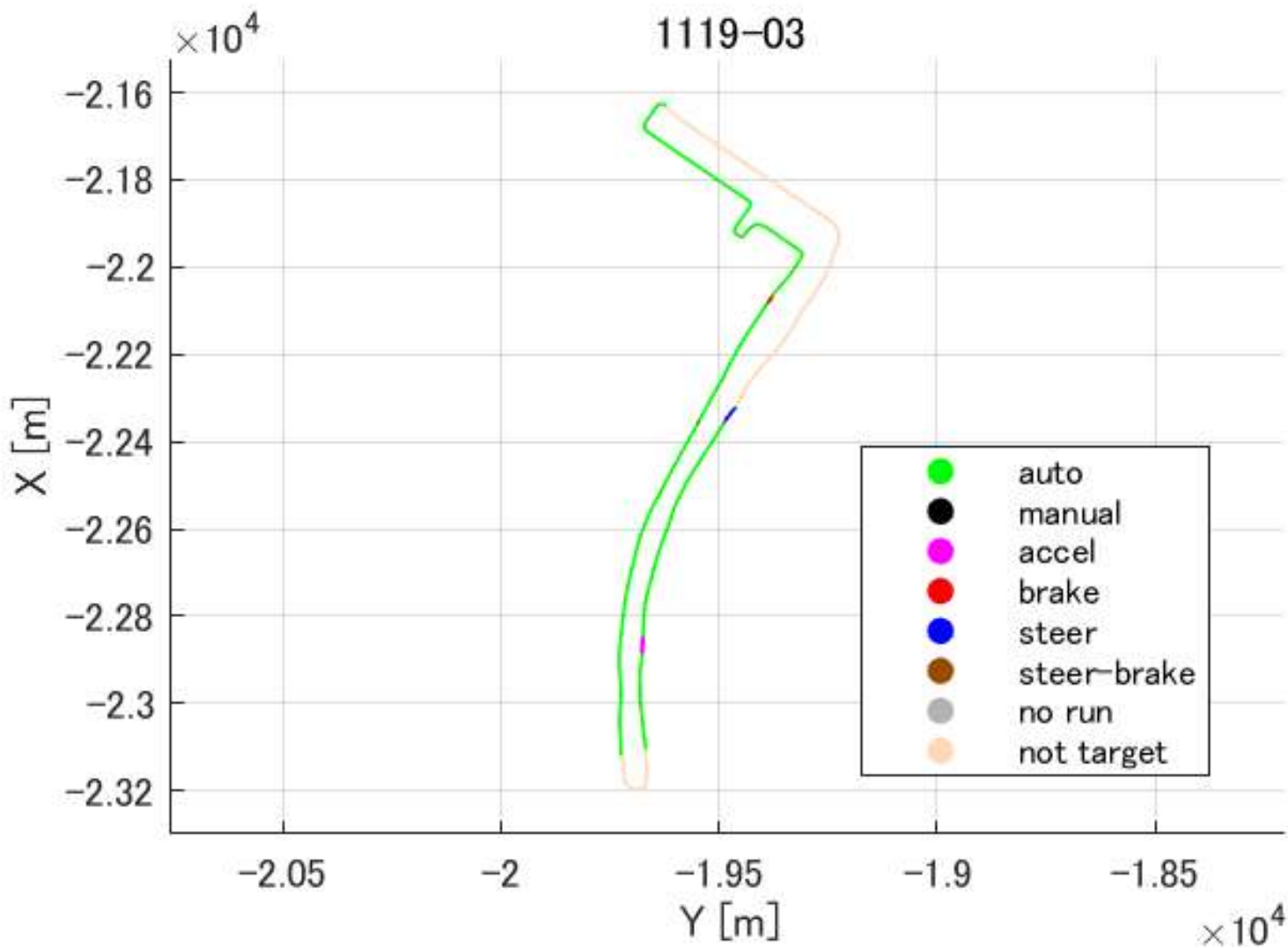
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.5	-
自動走行距離	2,733.8	99.83
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	1.2	0.04
ブレーキOR	3.5	0.13
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.6	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/19 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



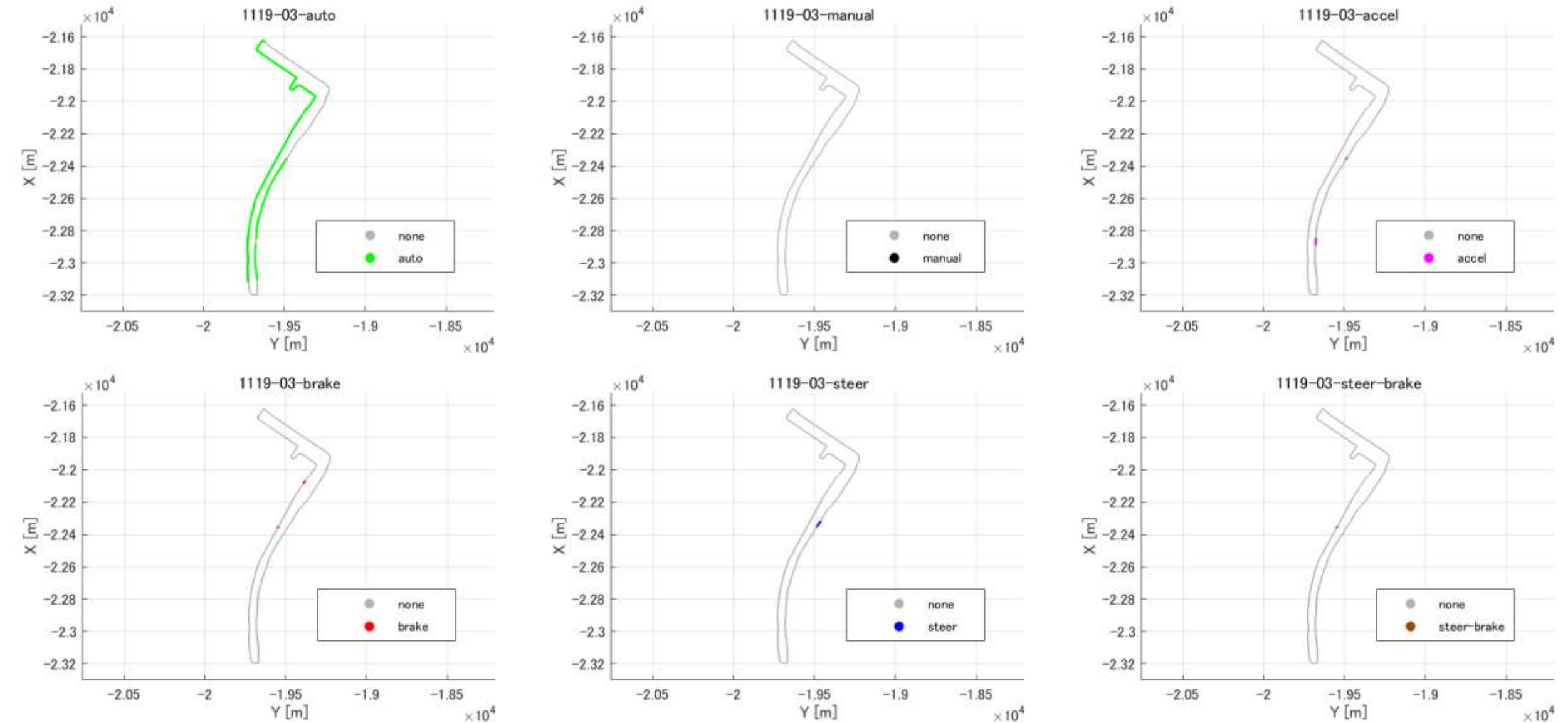


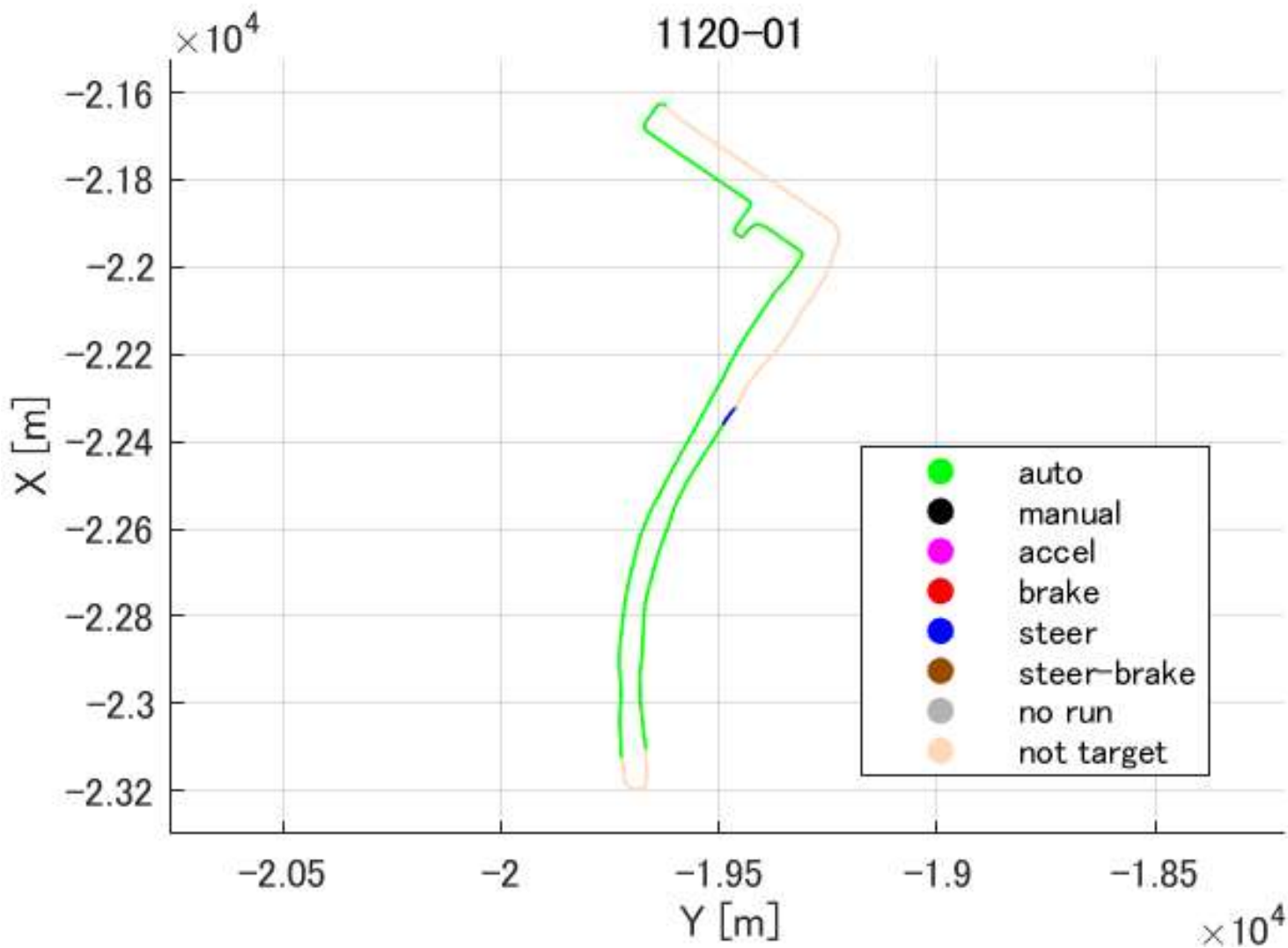
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.2	-
自動走行距離	2,651.8	96.85
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	39.7	1.45
ブレーキOR	13.6	0.49
ステアリングOR	32.9	1.20
ステアリングブレーキOR	0.2	0.01
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.9	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/19 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





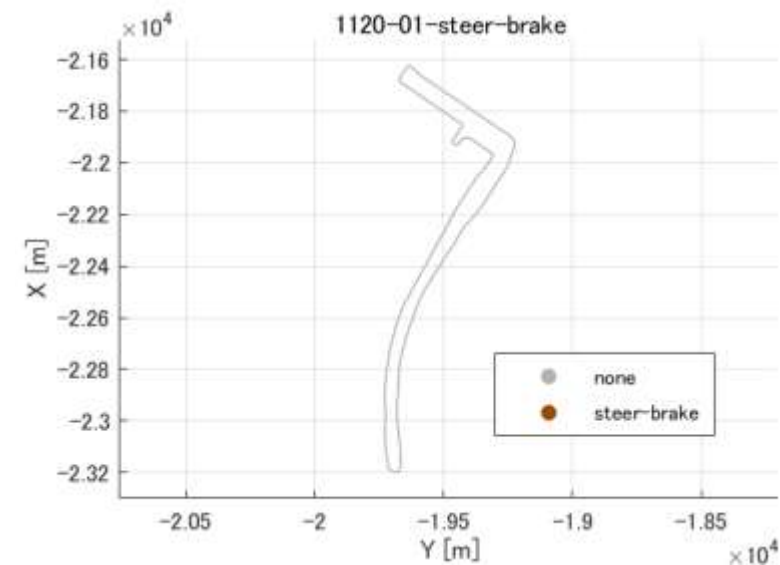
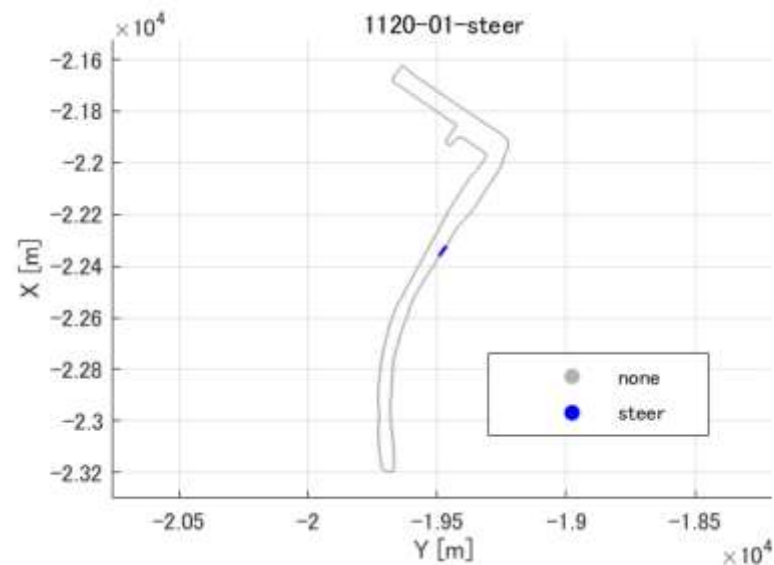
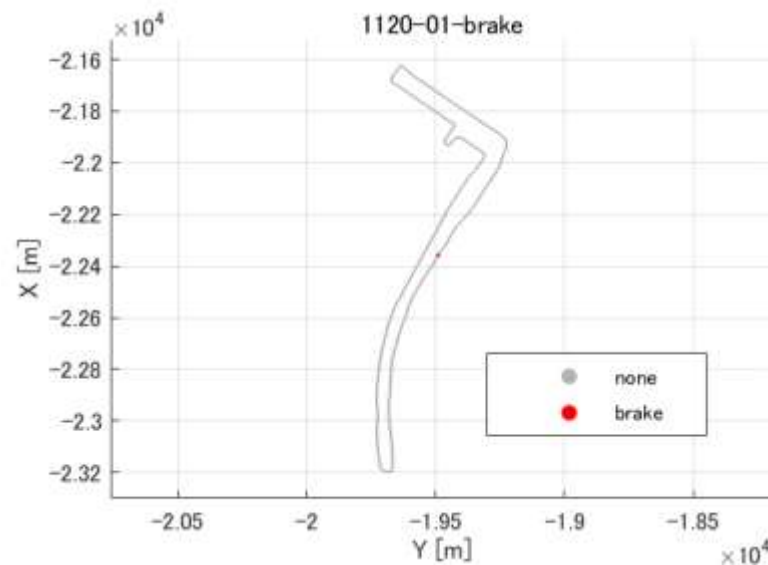
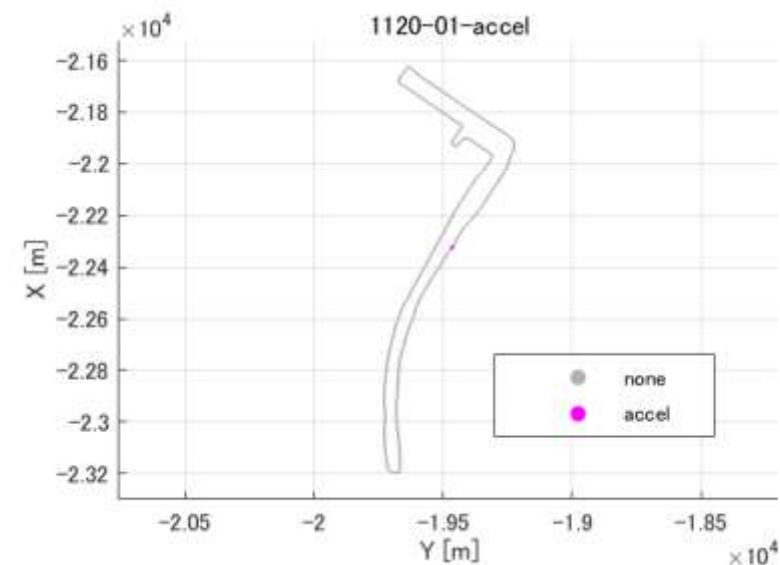
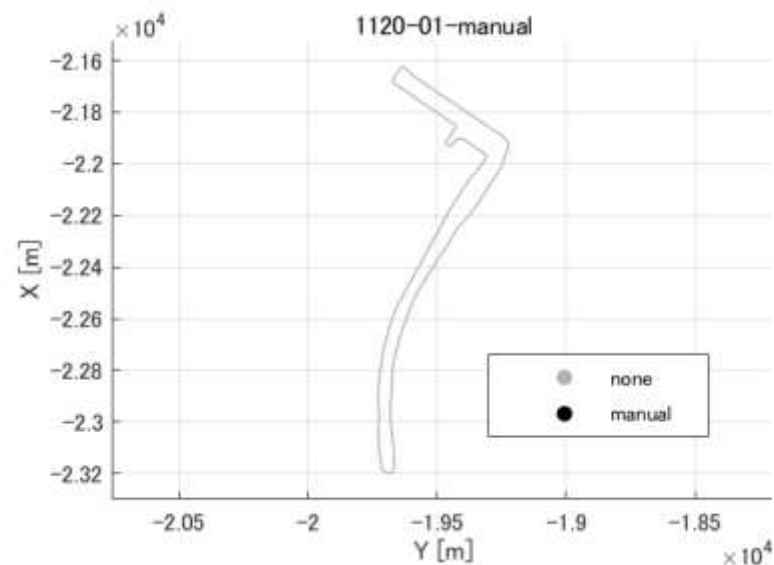
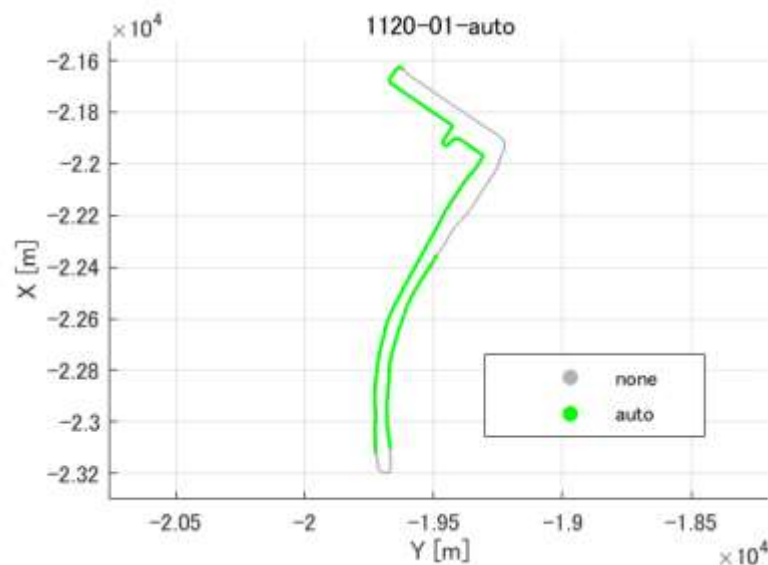
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,698.2	98.42
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	4.5	0.16
ブレーキOR	1.0	0.04
ステアリングOR	37.9	1.38
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

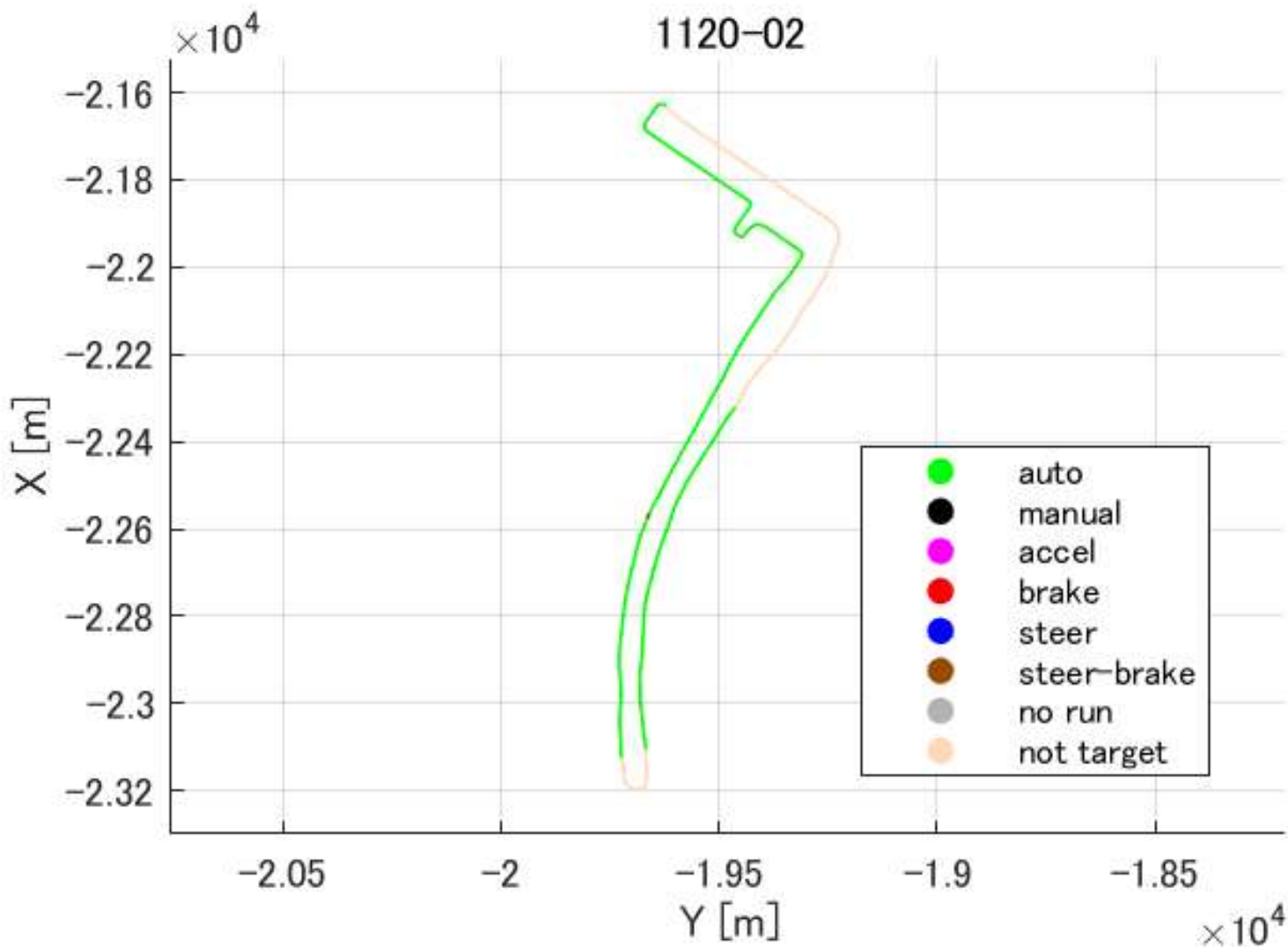
※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/20 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点

Confidential



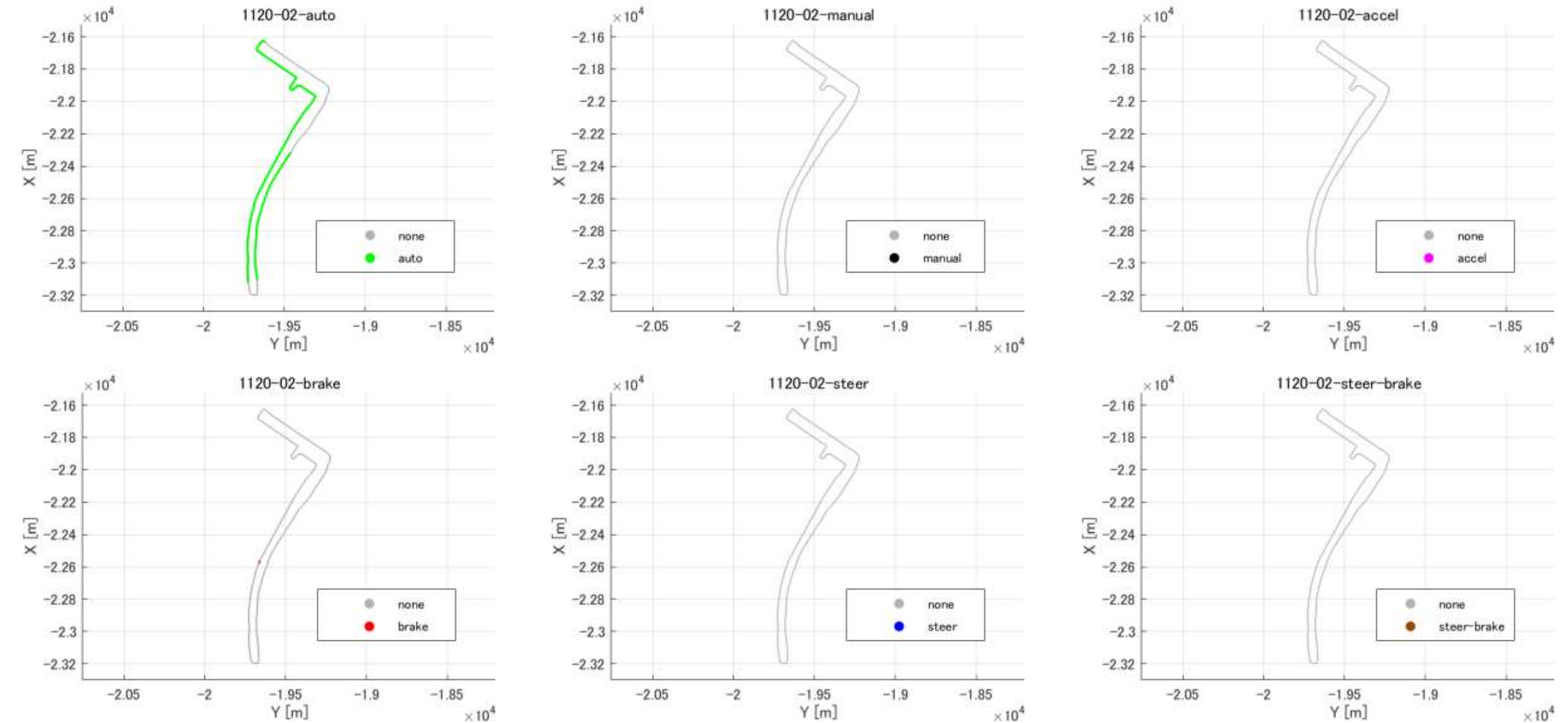


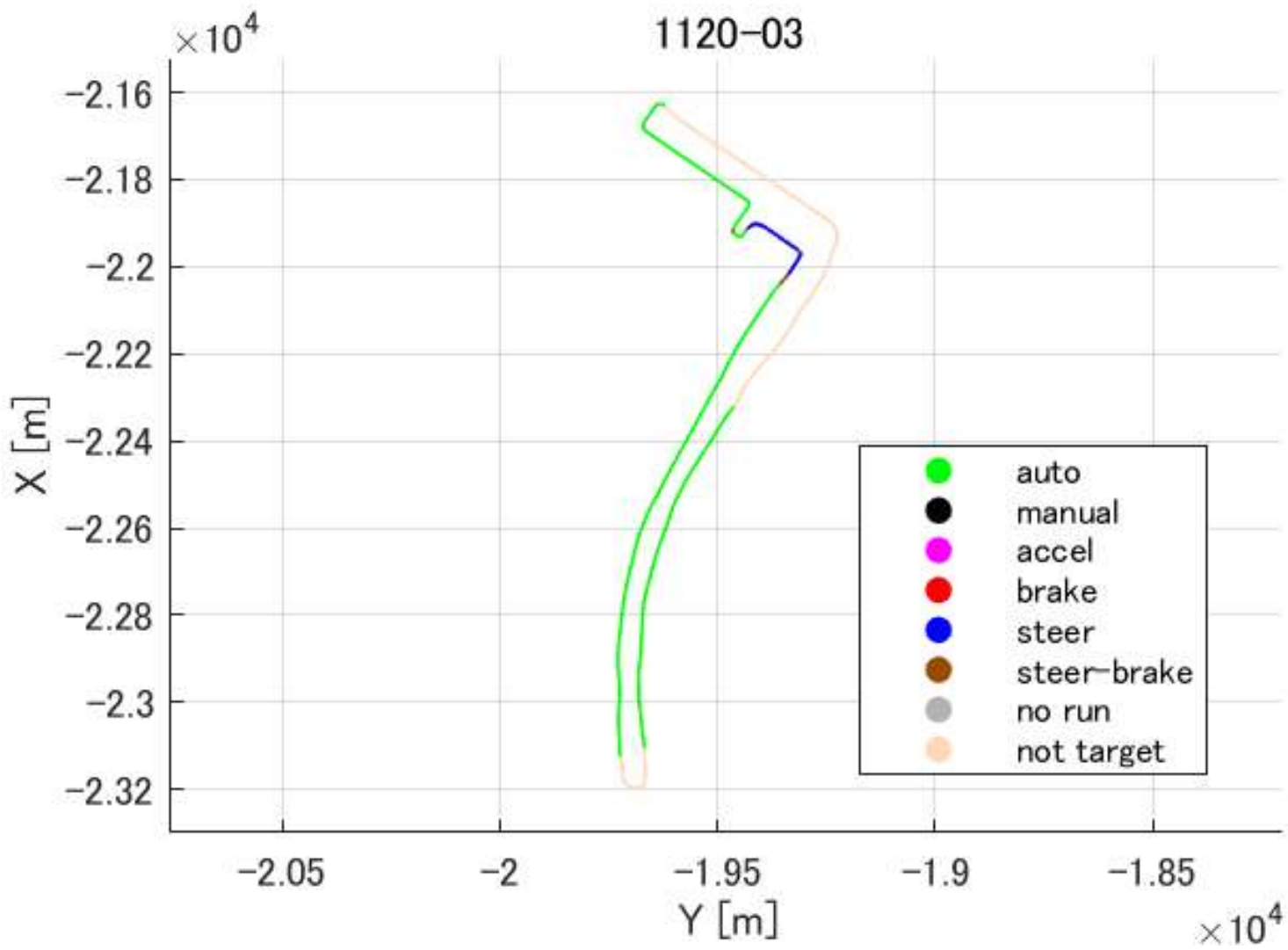
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,737.9	99.86
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	3.7	0.14
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/20 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





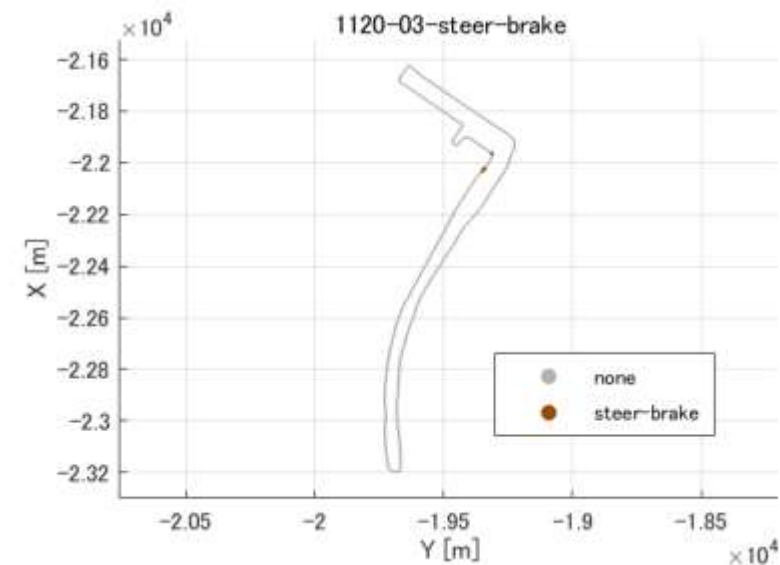
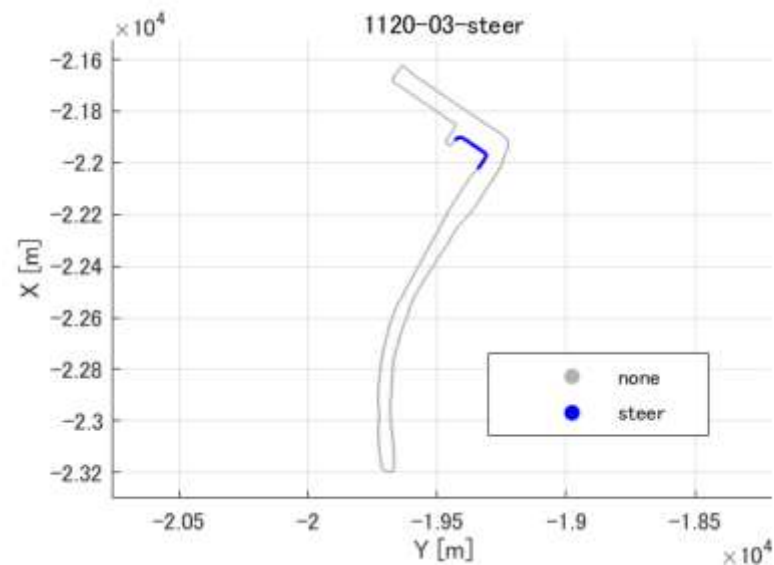
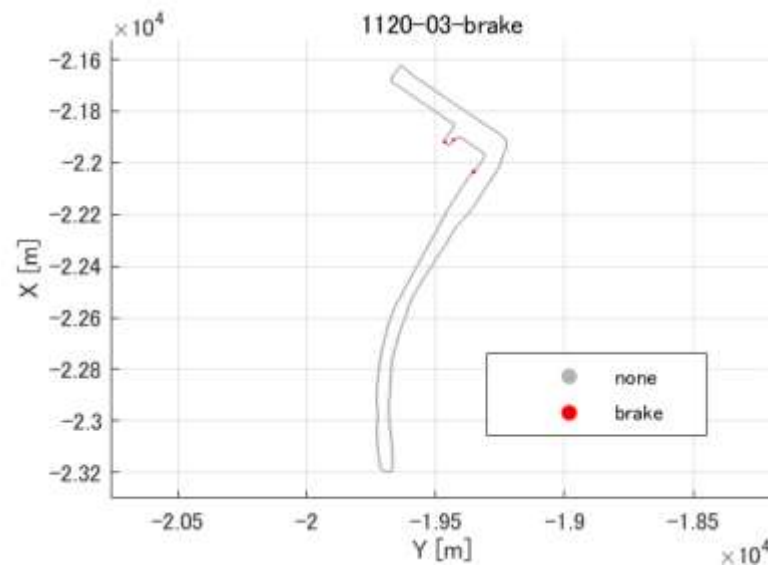
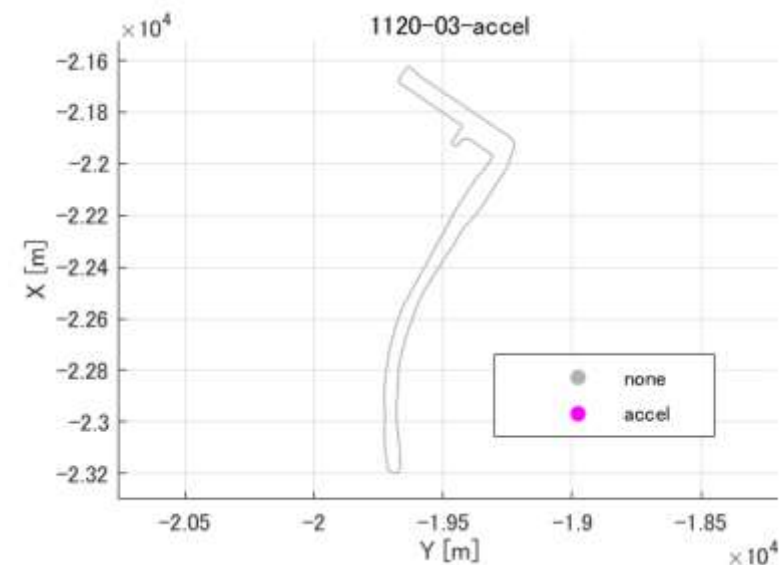
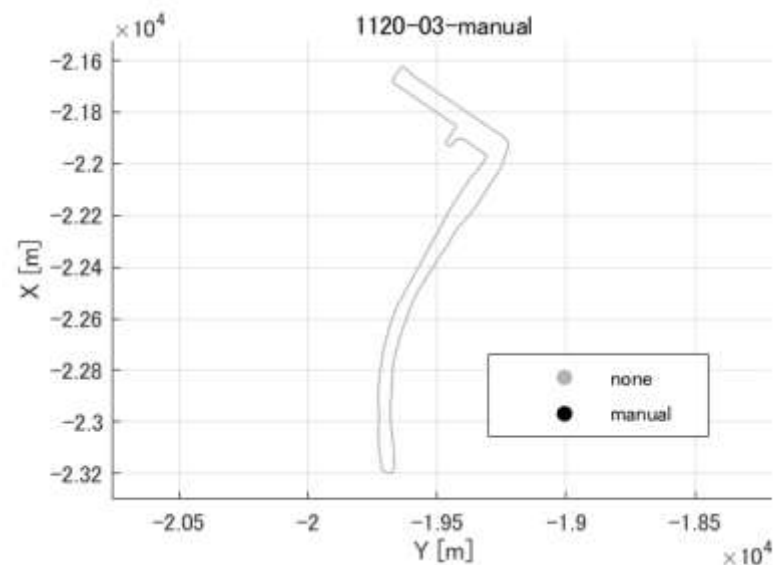
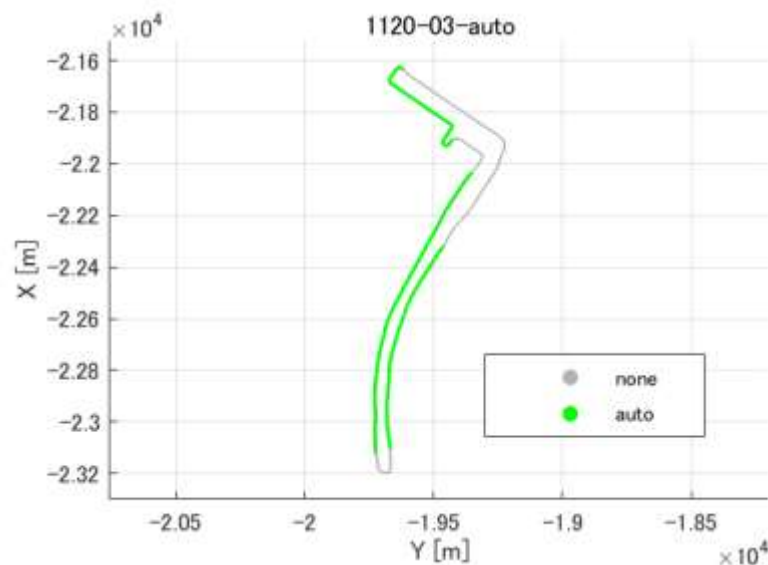
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,517.1	91.84
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	5.5	0.20
ステアリングOR	200.1	7.30
ステアリングブレーキOR	18.2	0.66
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

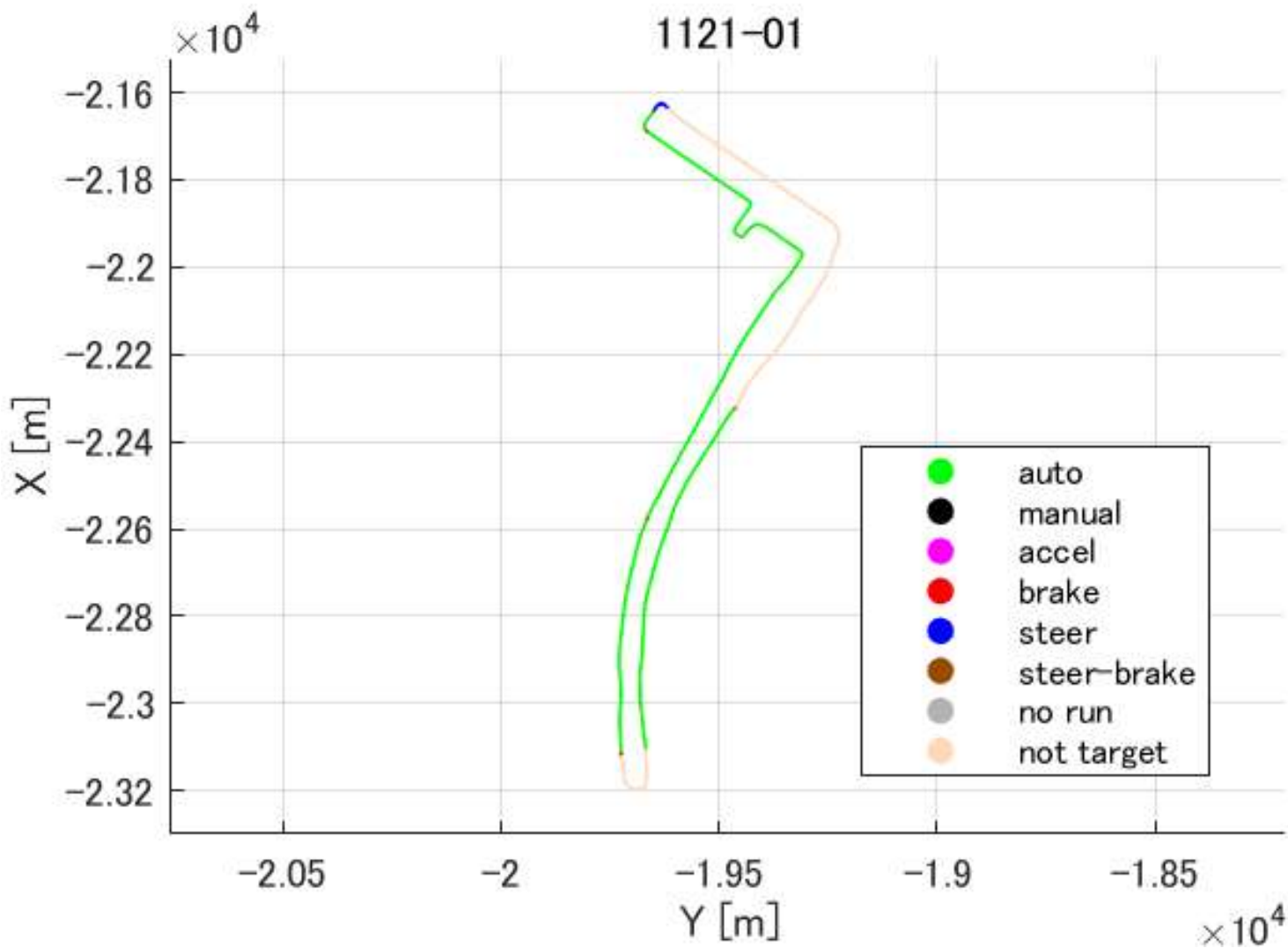
※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/20 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点

Confidential



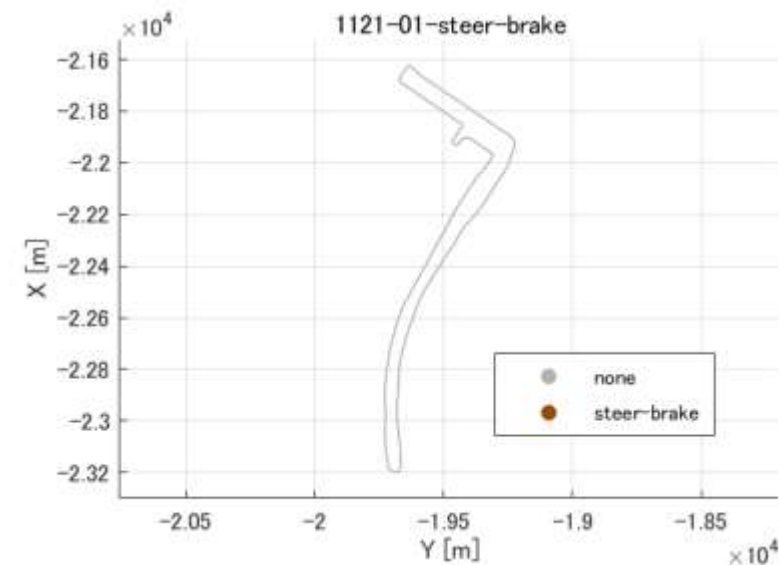
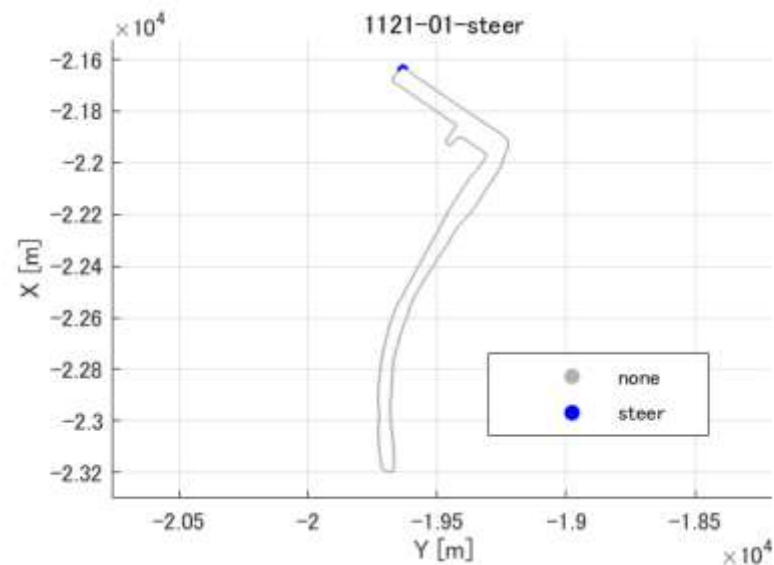
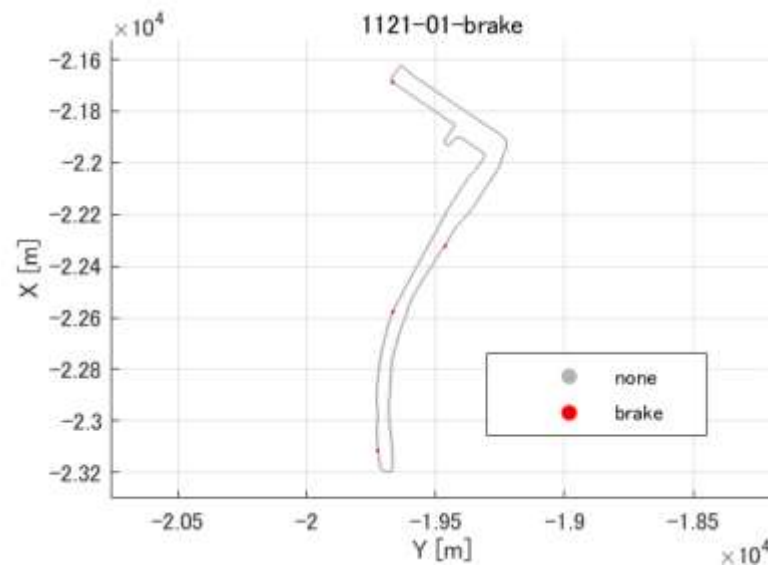
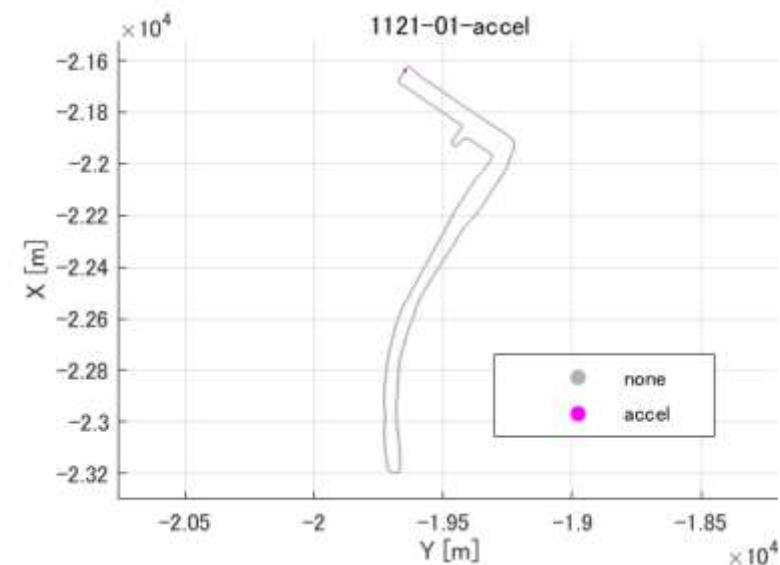
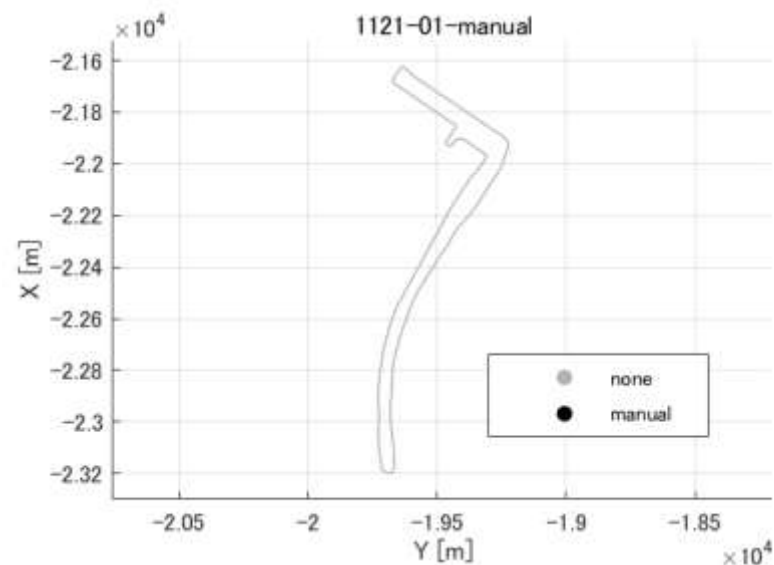
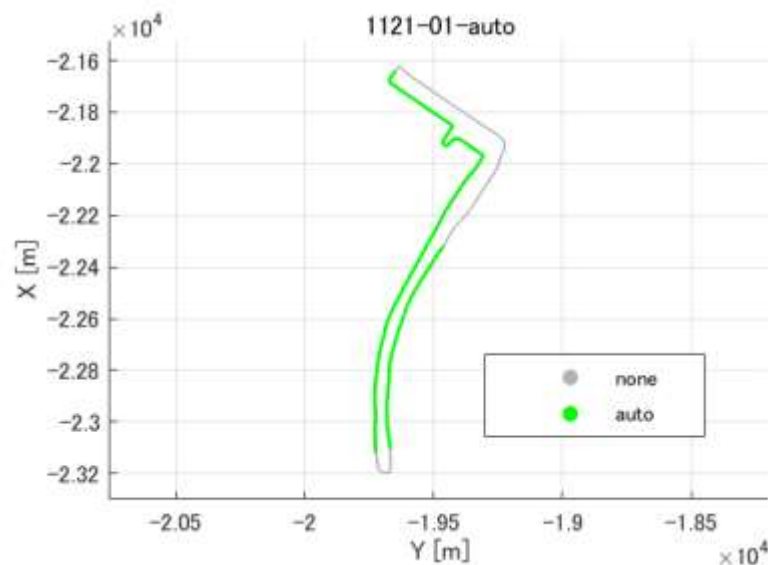


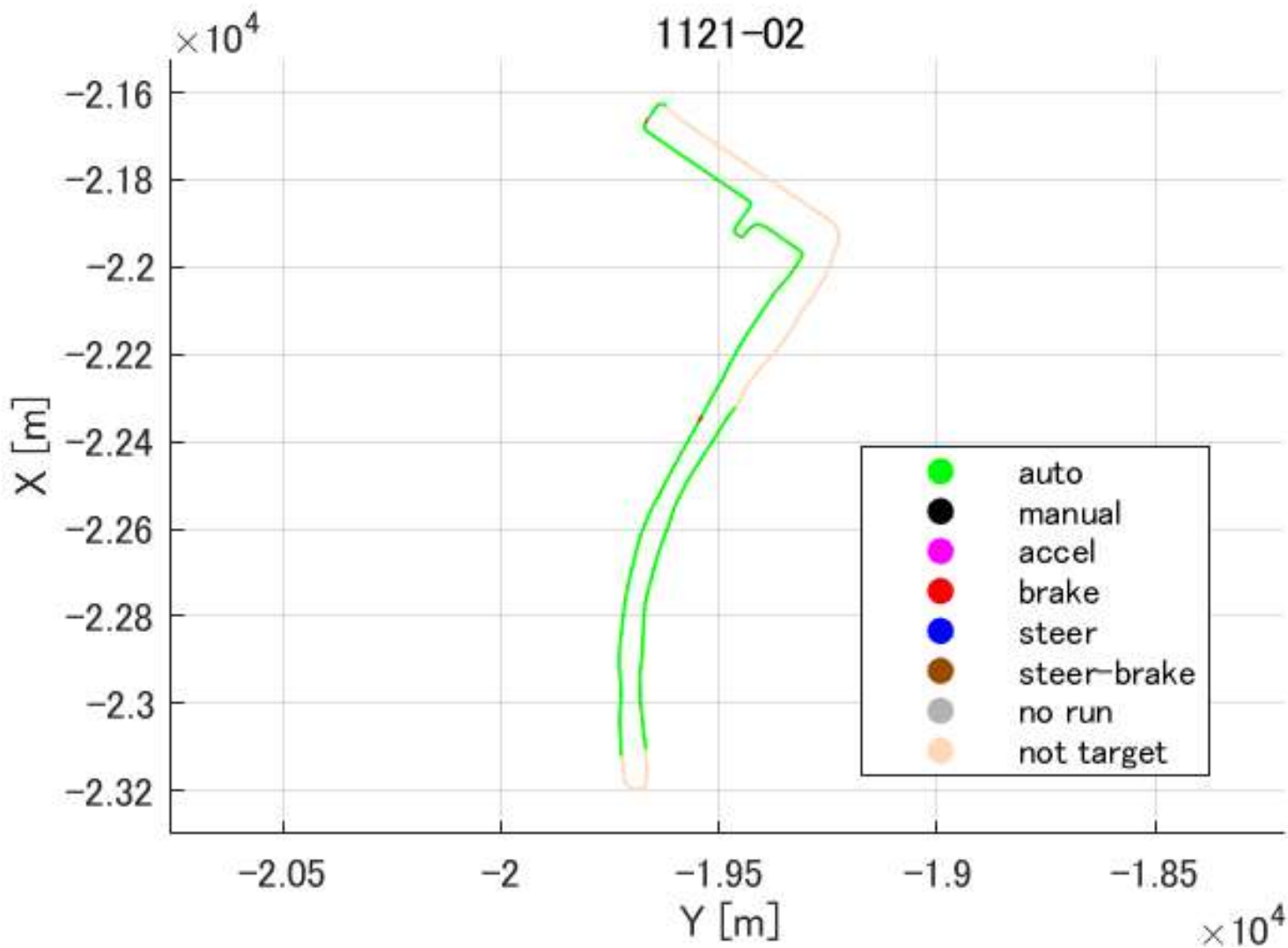
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.1	-
自動走行距離	2,696.2	98.47
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	2.7	0.10
ブレーキOR	2.0	0.07
ステアリングOR	37.2	1.36
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,171.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/21 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



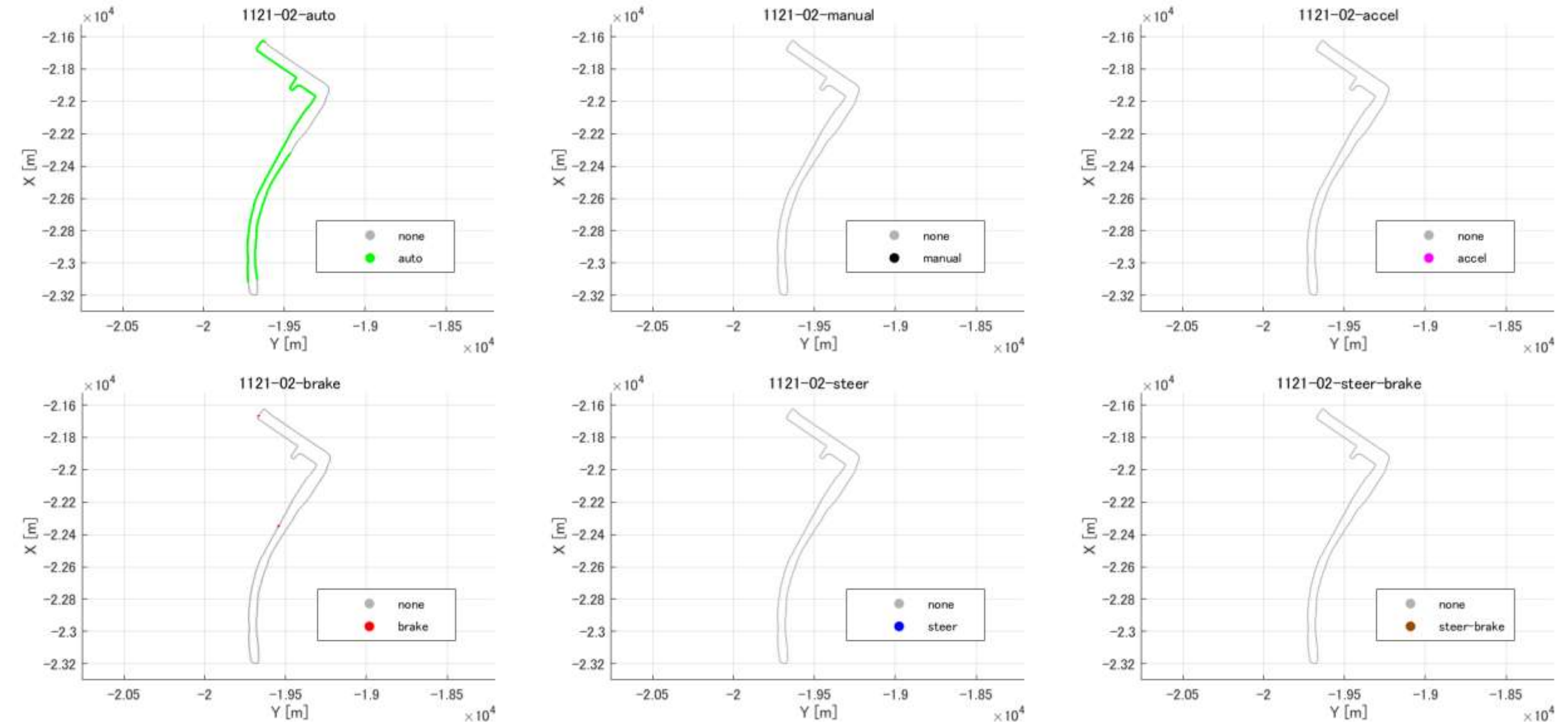


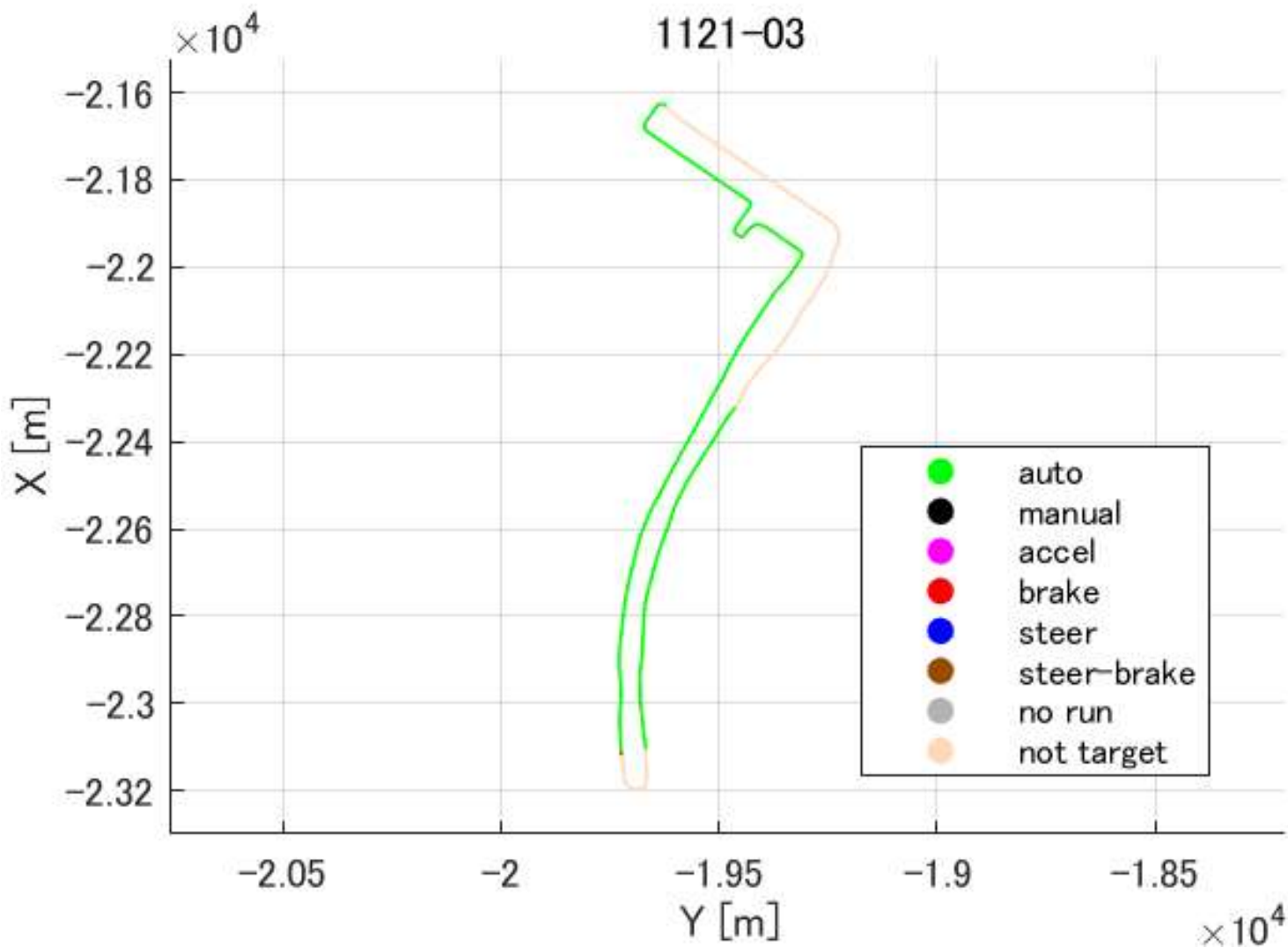
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.2	-
自動走行距離	2,734.5	99.86
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	3.7	0.14
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.9	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/21 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



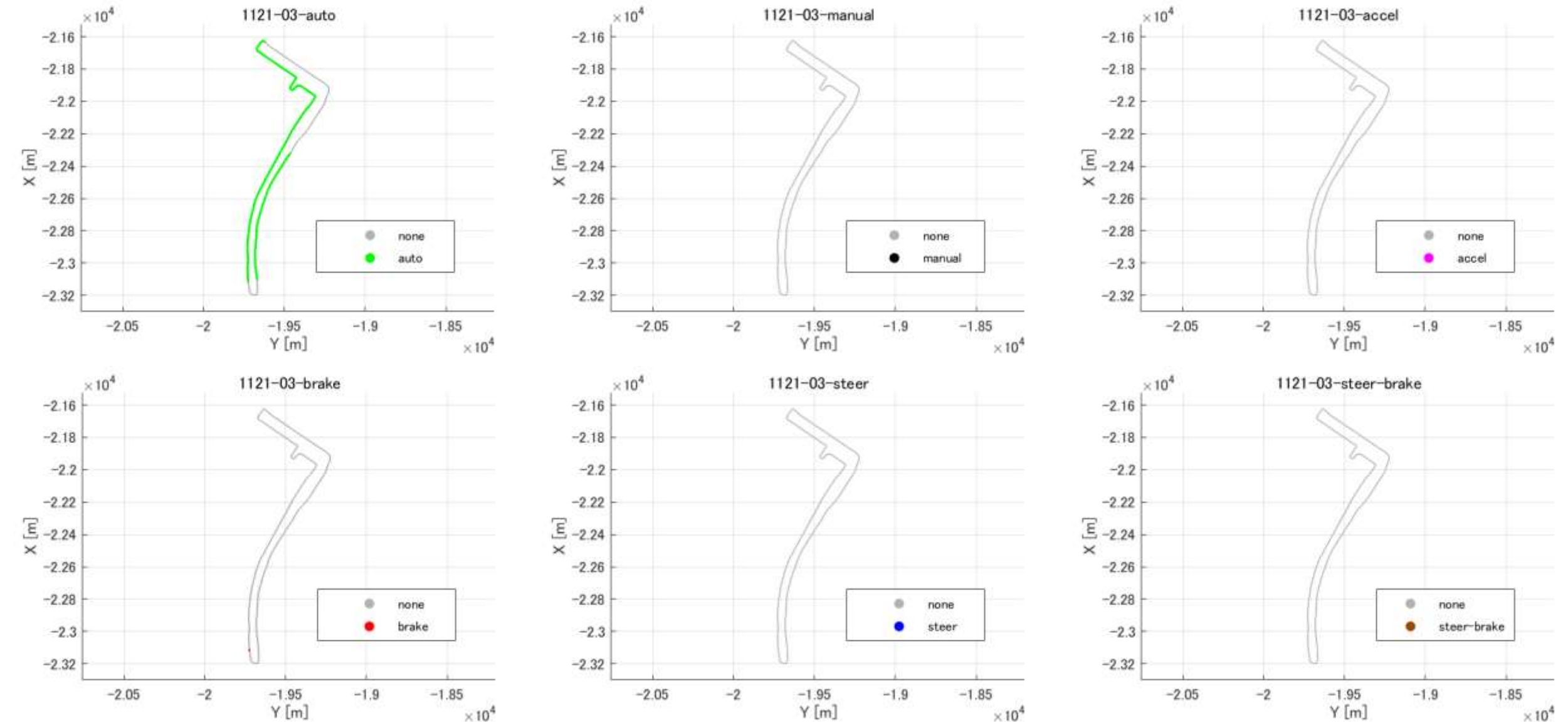


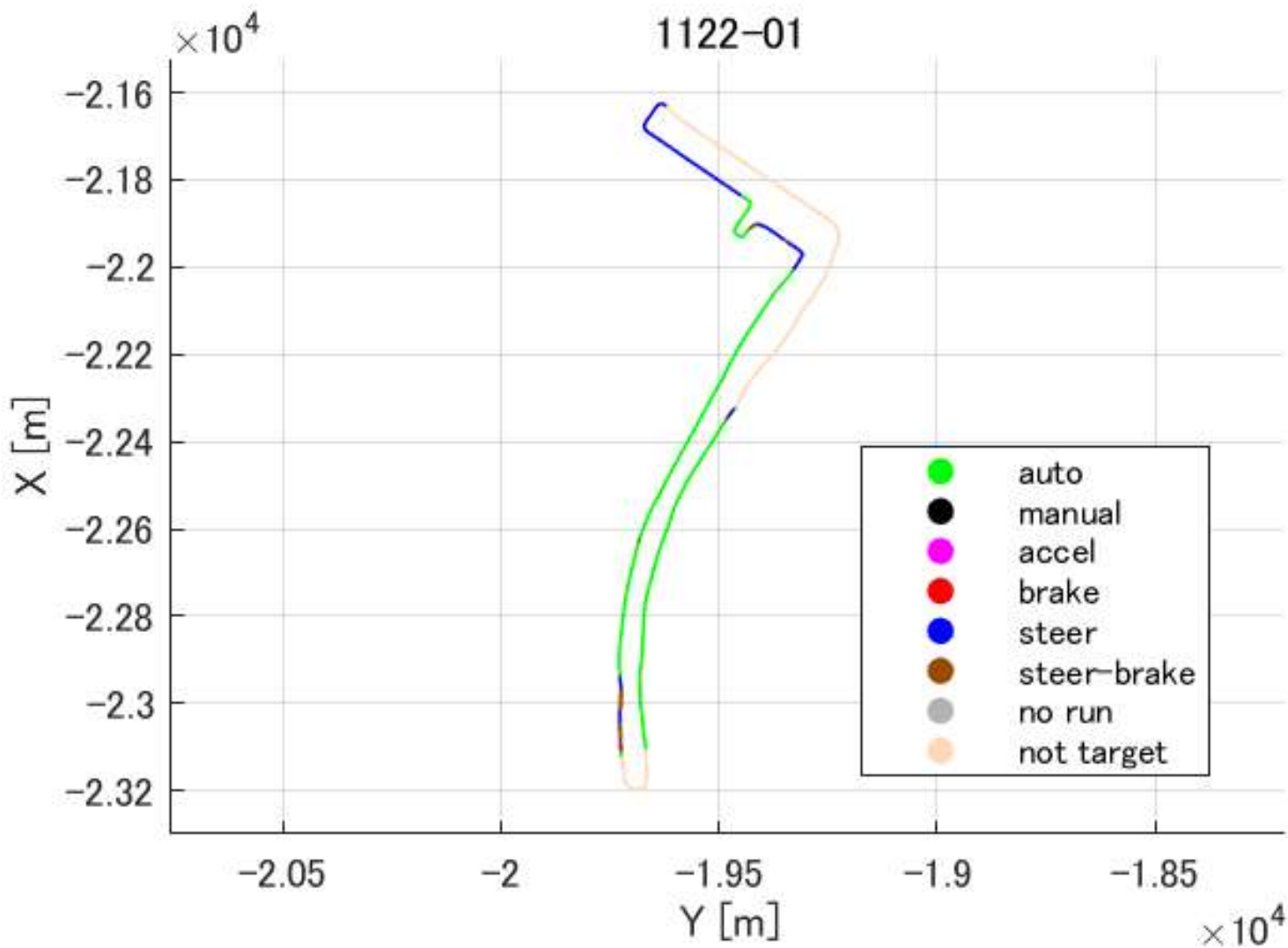
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,737.0	-
自動走行距離	2,736.9	99.998
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.002
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,172.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/21 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



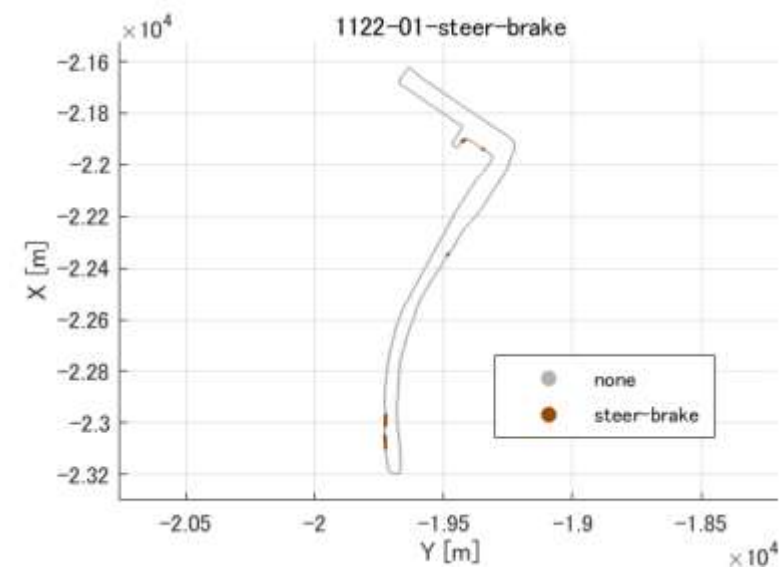
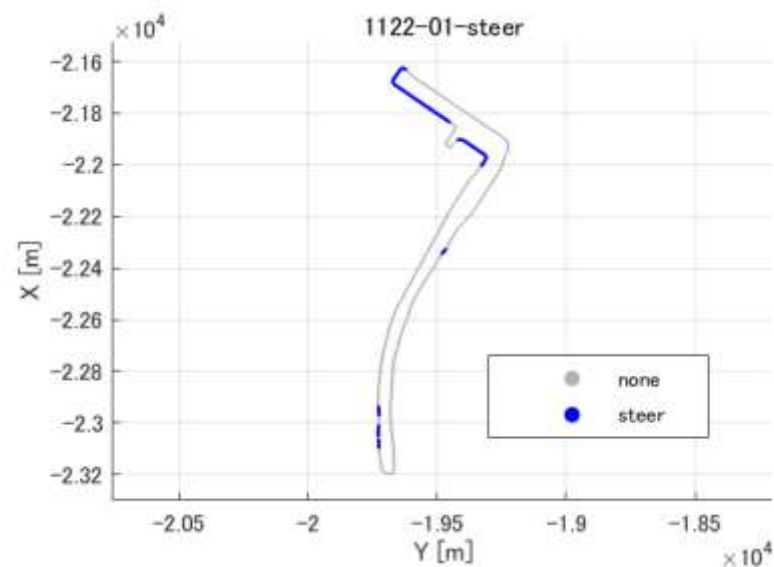
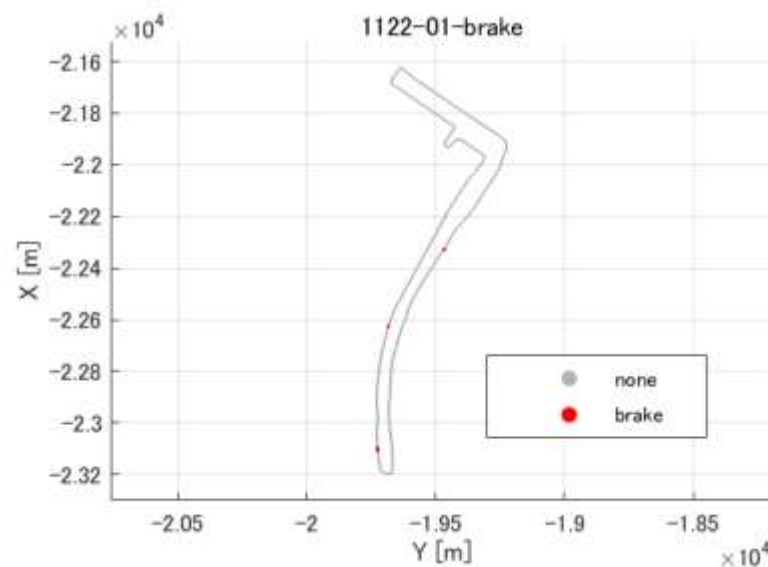
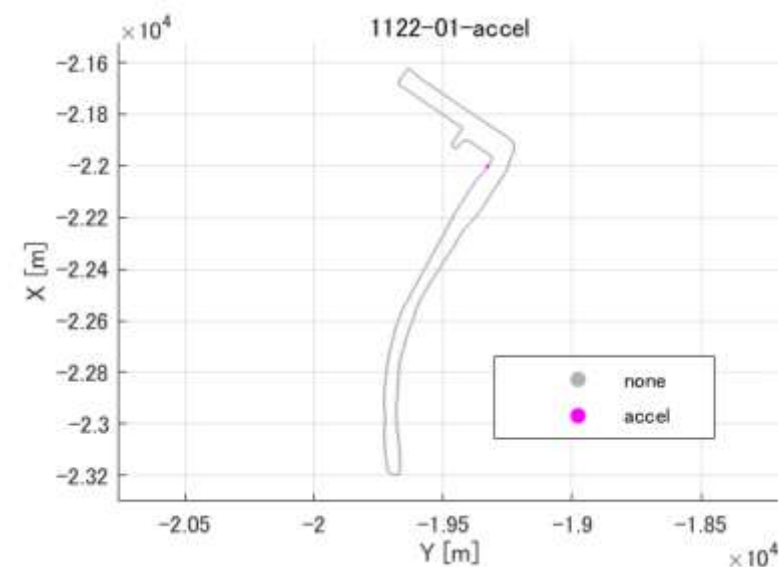
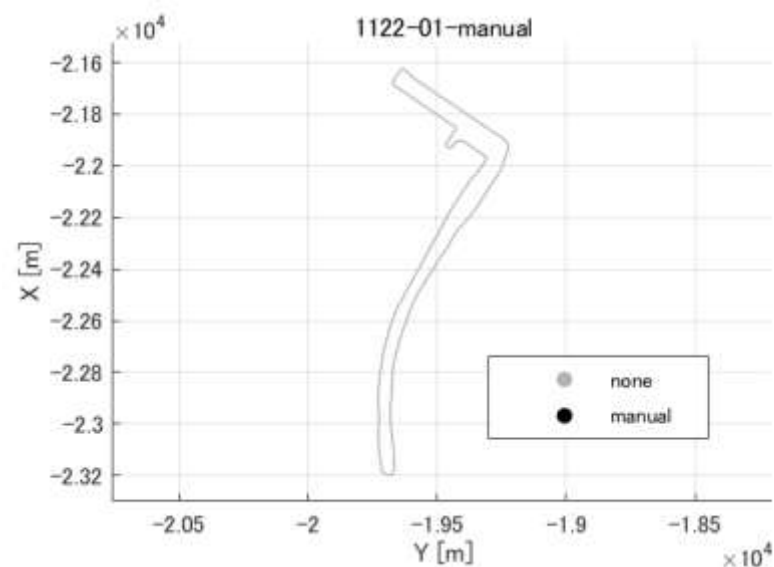
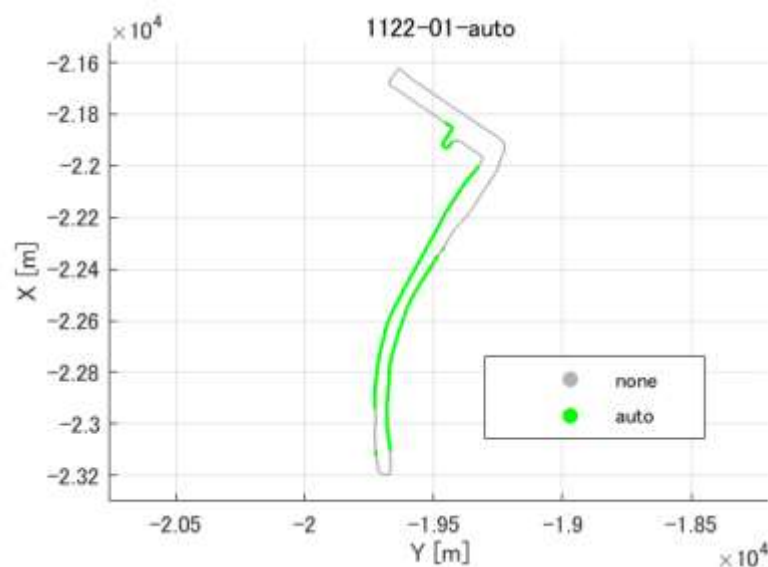


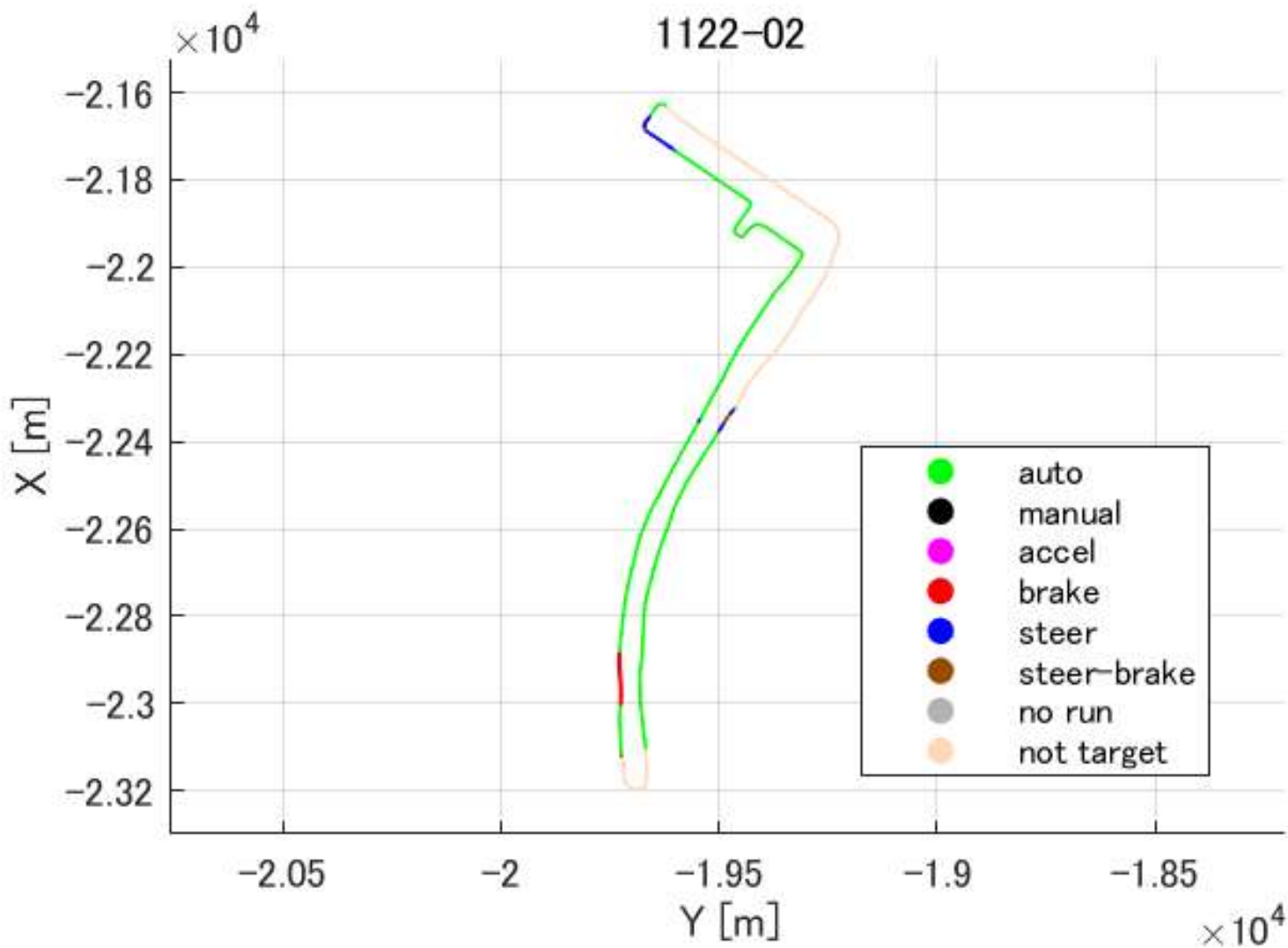
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,006.0	73.19
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	1.9	0.07
ブレーキOR	10.3	0.37
ステアリングOR	635.3	23.18
ステアリングブレーキOR	87.4	3.19
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/22 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



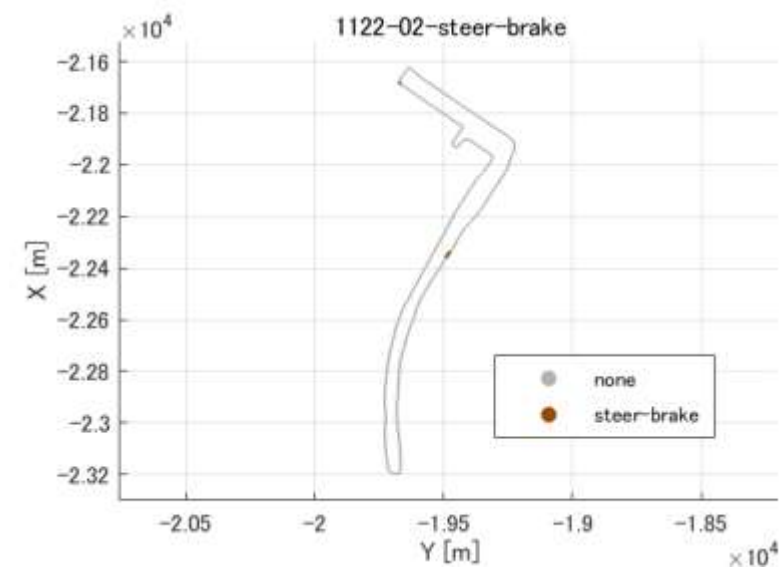
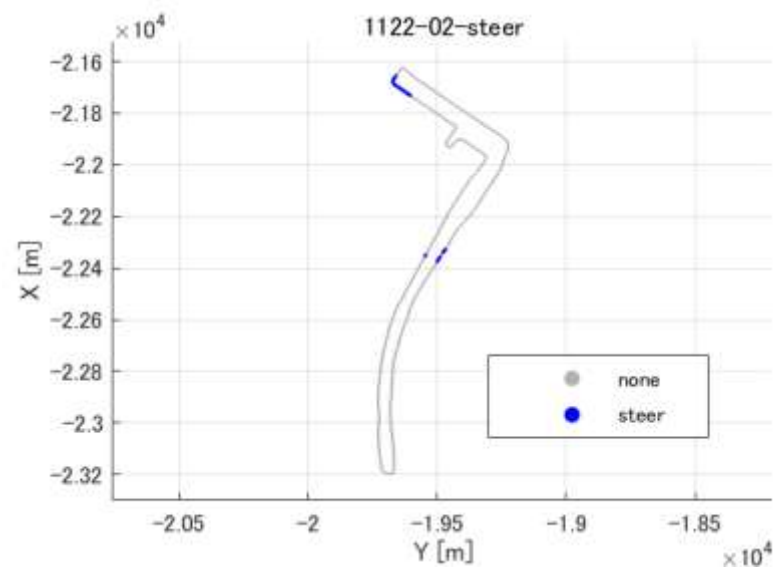
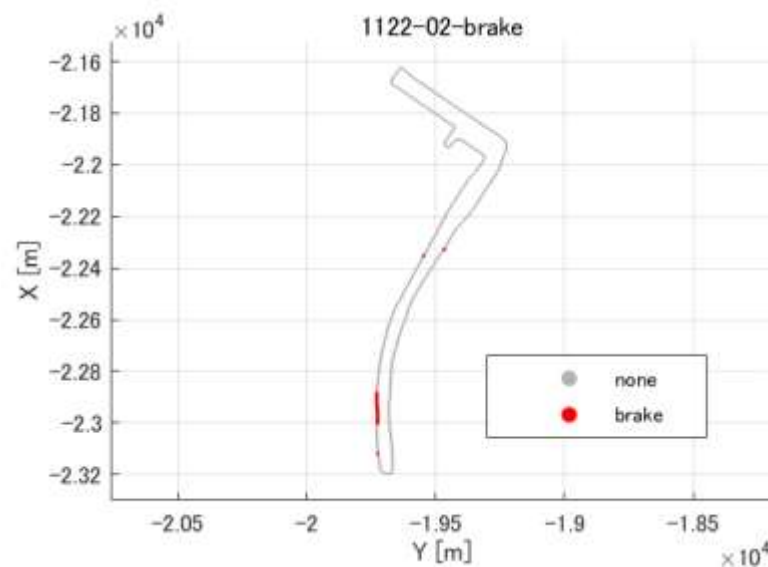
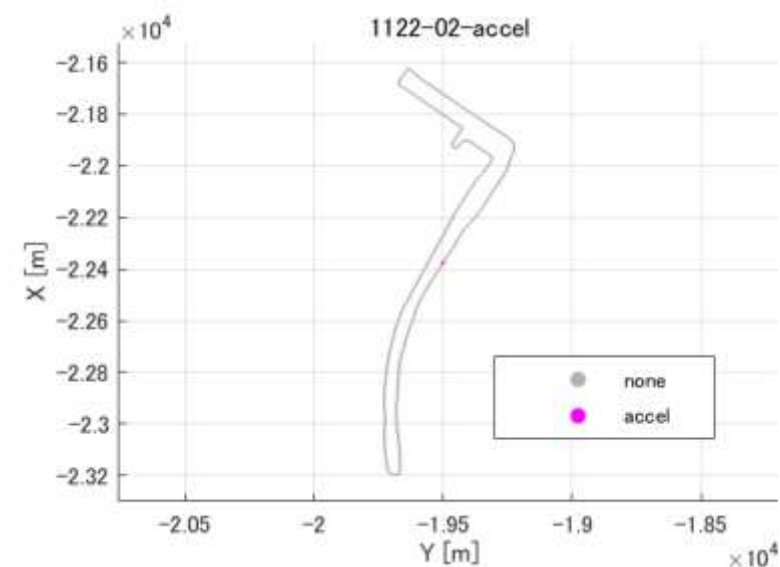
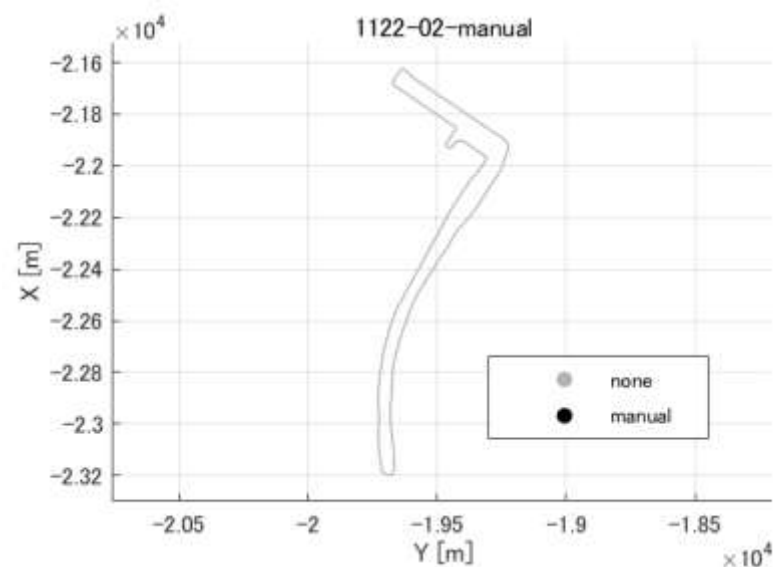
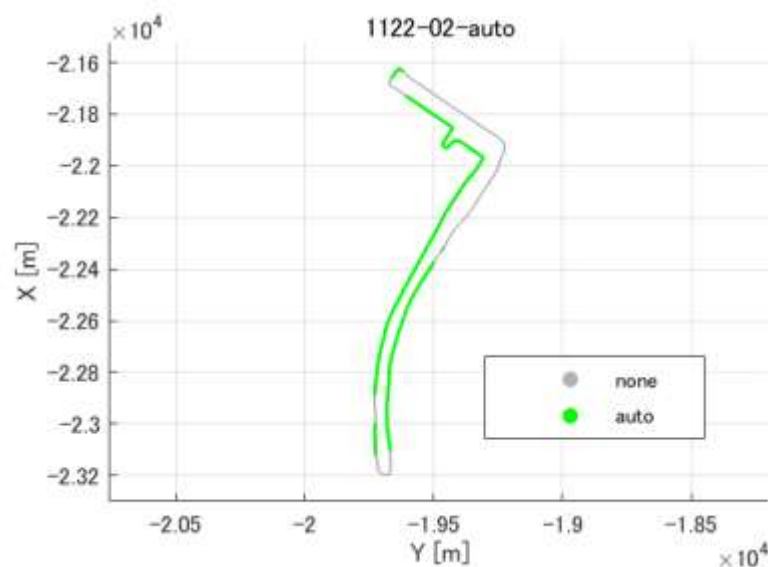


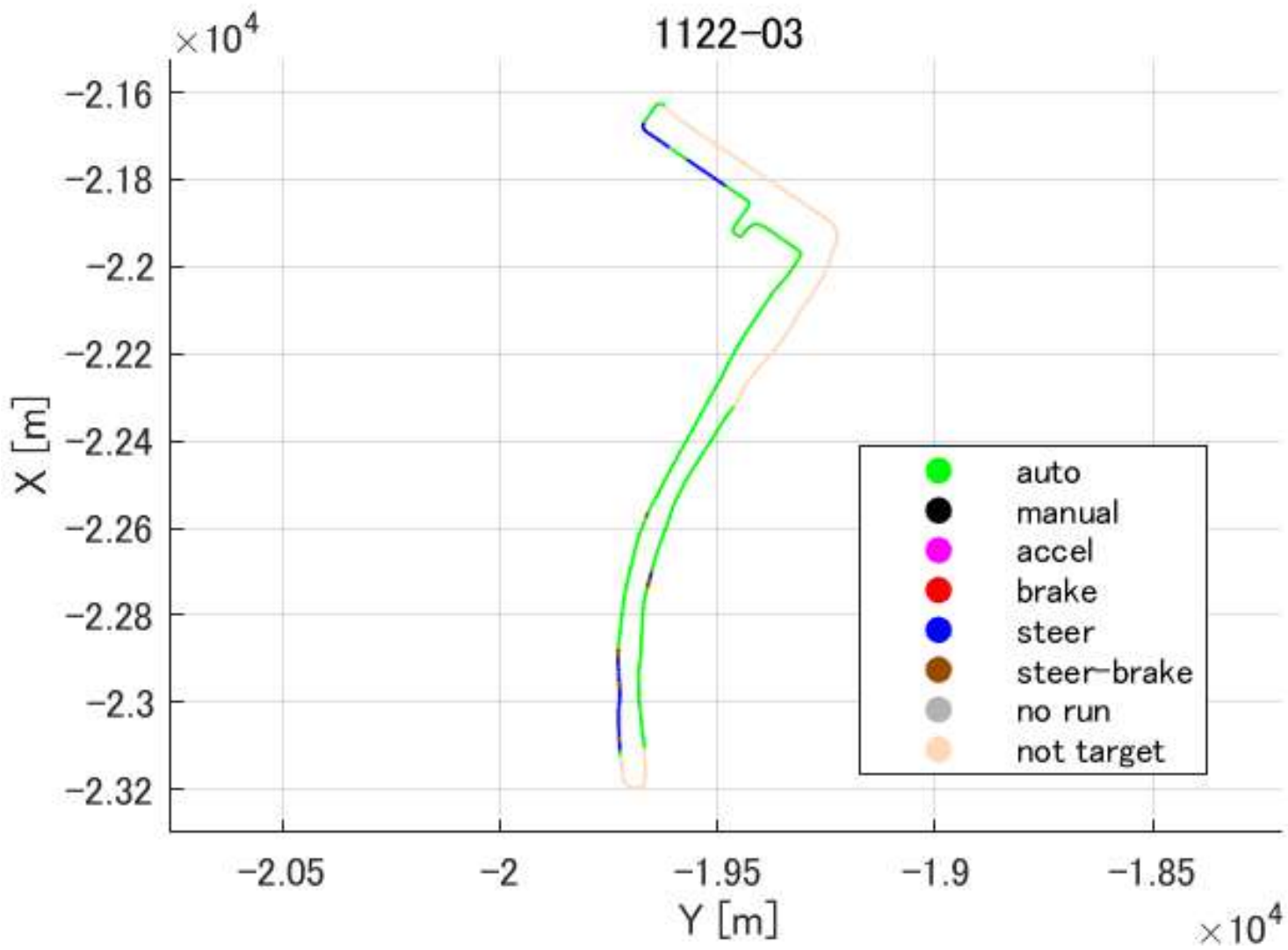
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,448.3	89.31
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	1.0	0.03
ブレーキOR	120.4	4.39
ステアリングOR	151.6	5.53
ステアリングブレーキOR	20.3	0.74
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/22 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



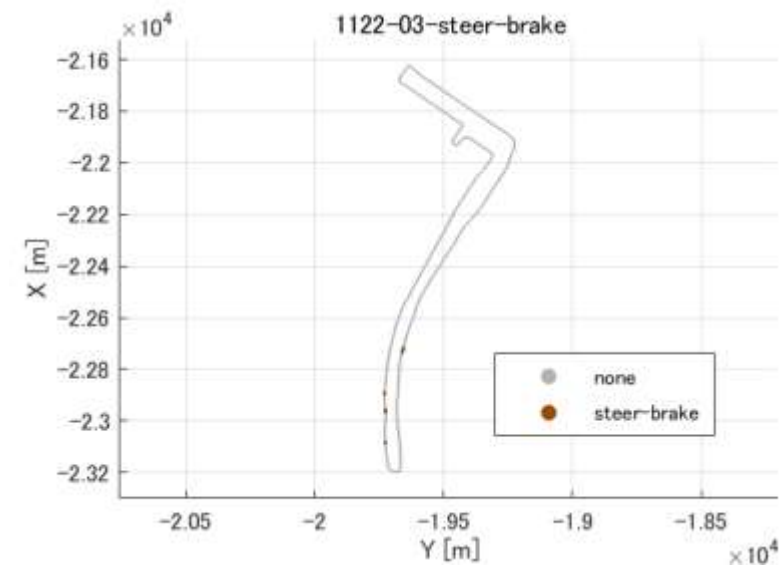
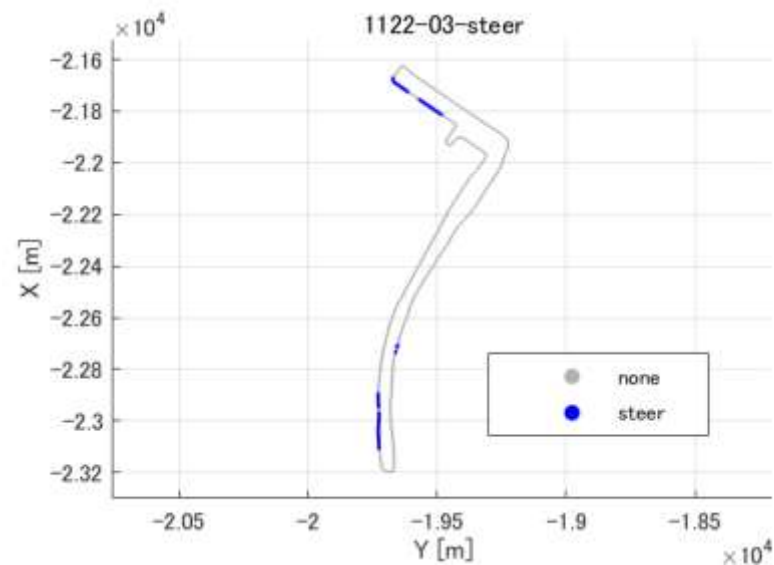
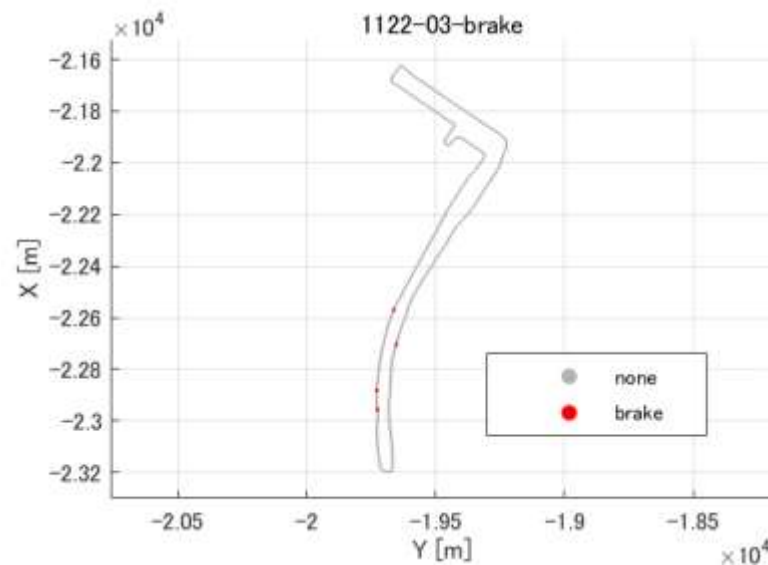
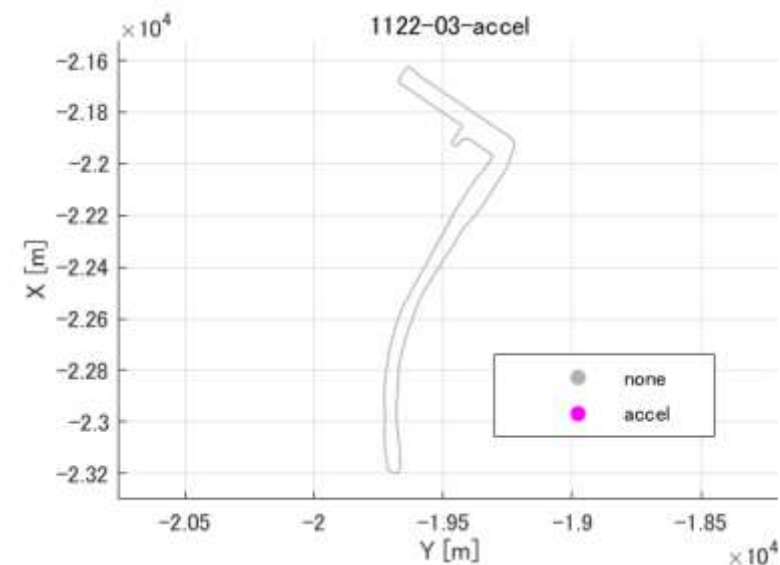
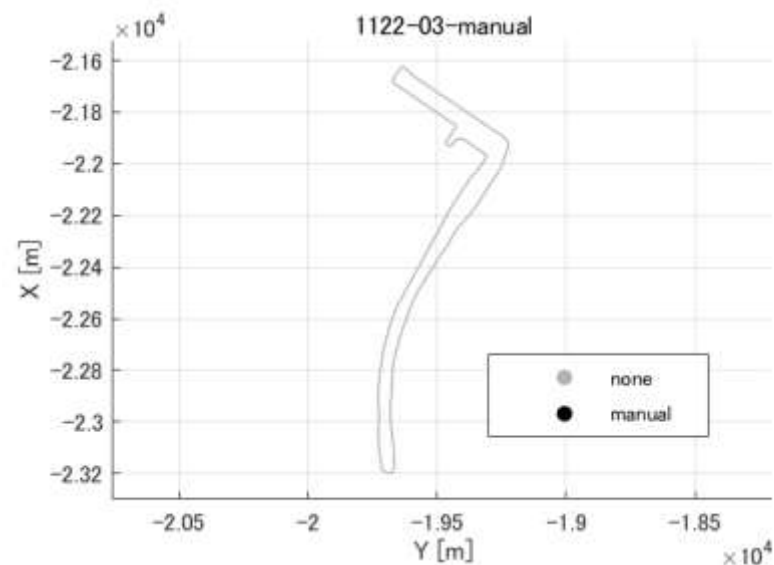
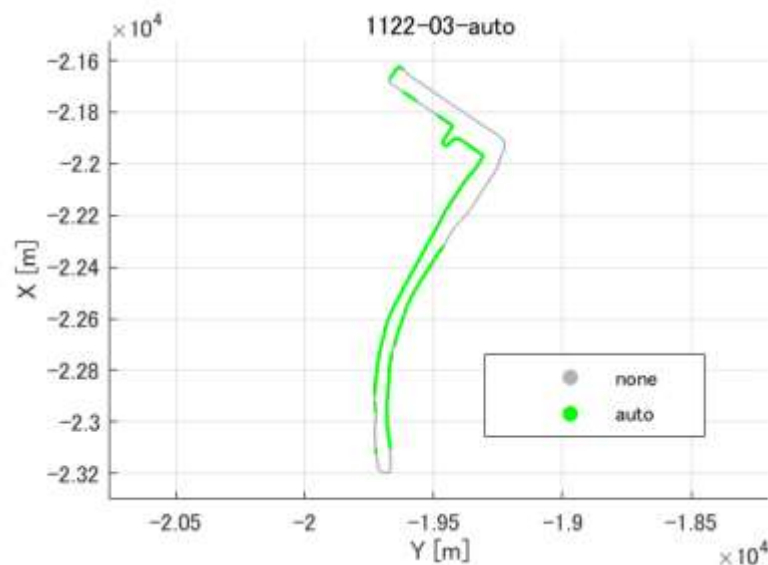


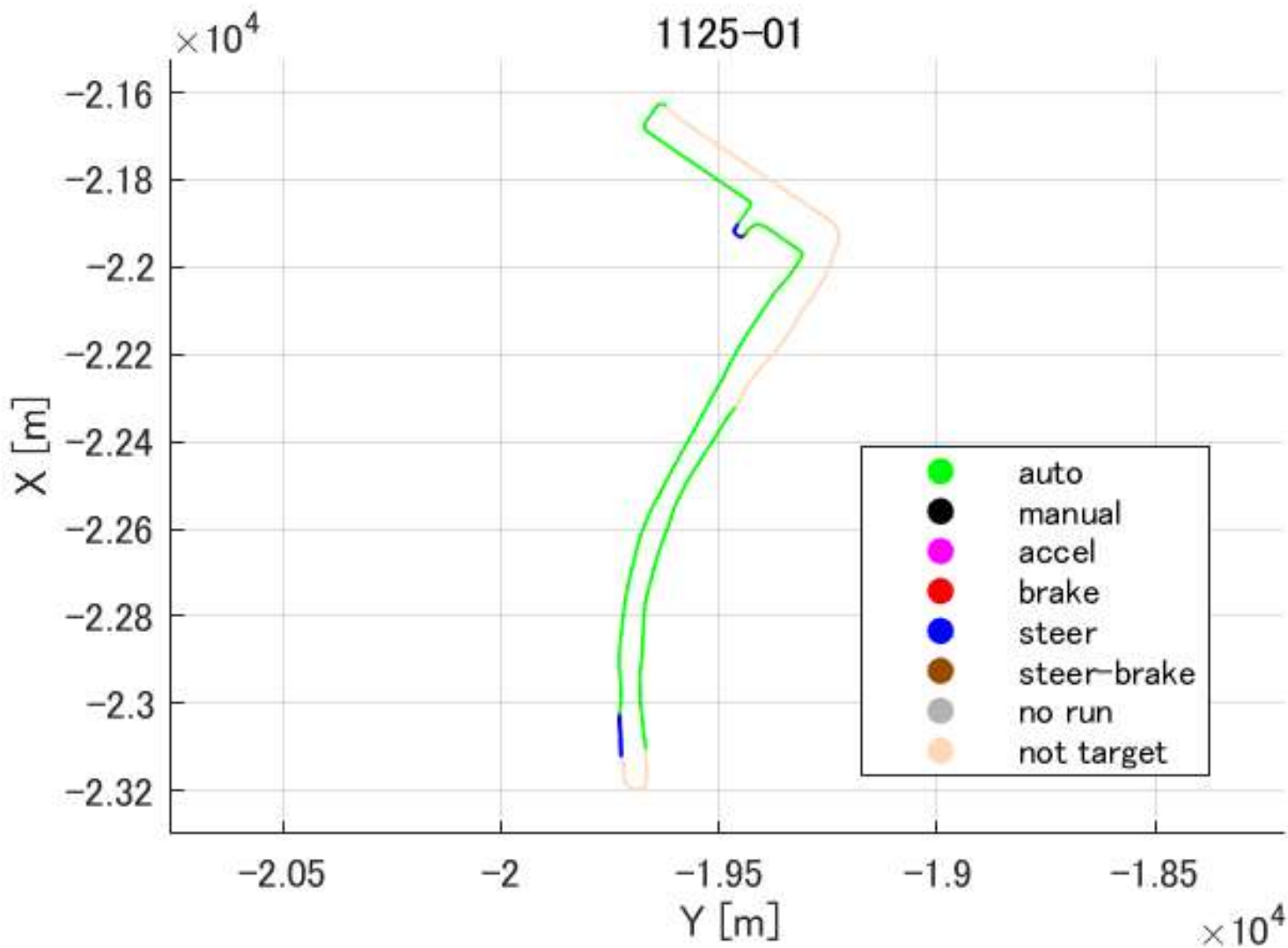
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.2	-
自動走行距離	2,308.9	84.23
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	11.0	0.40
ステアリングOR	391.1	14.27
ステアリングブレーキOR	30.2	1.10
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.9	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/22 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



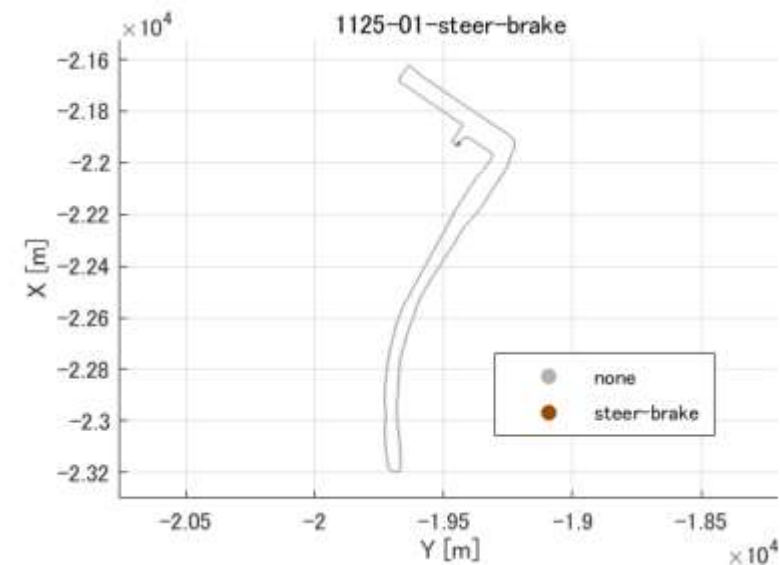
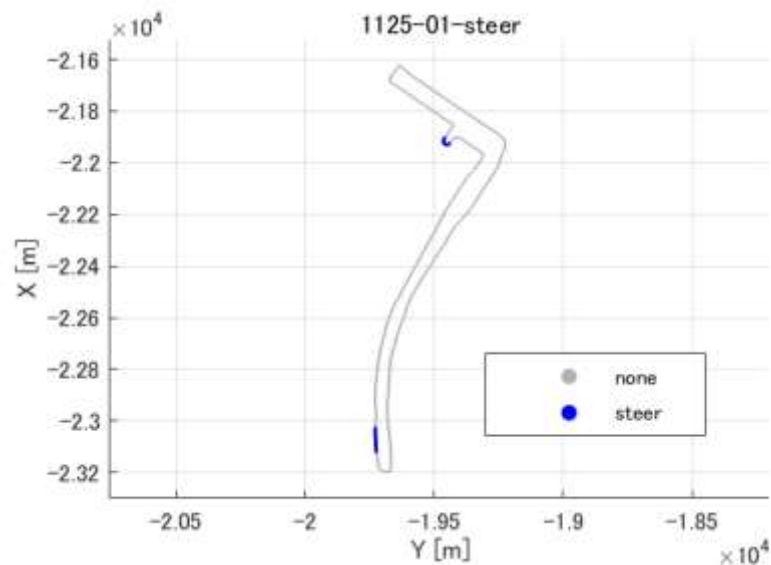
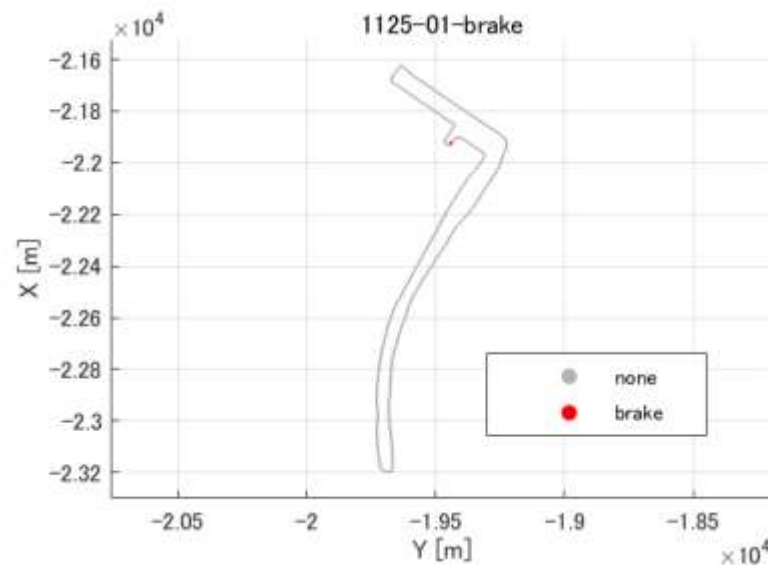
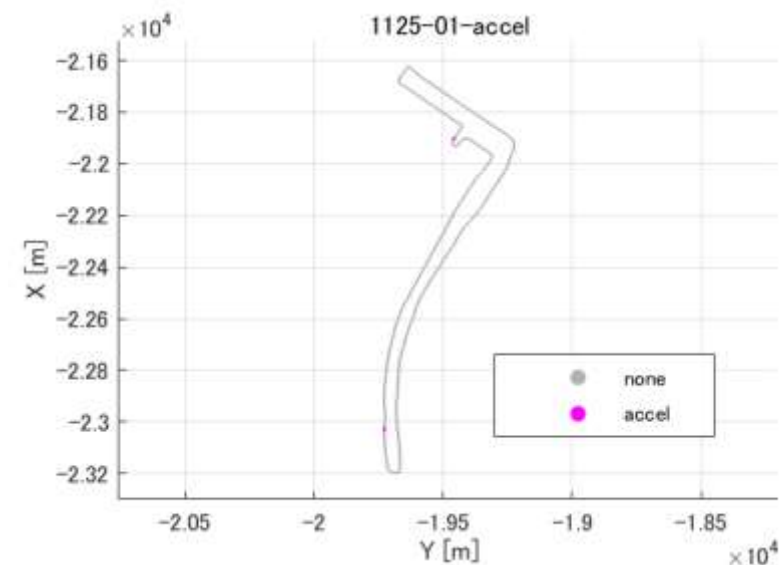
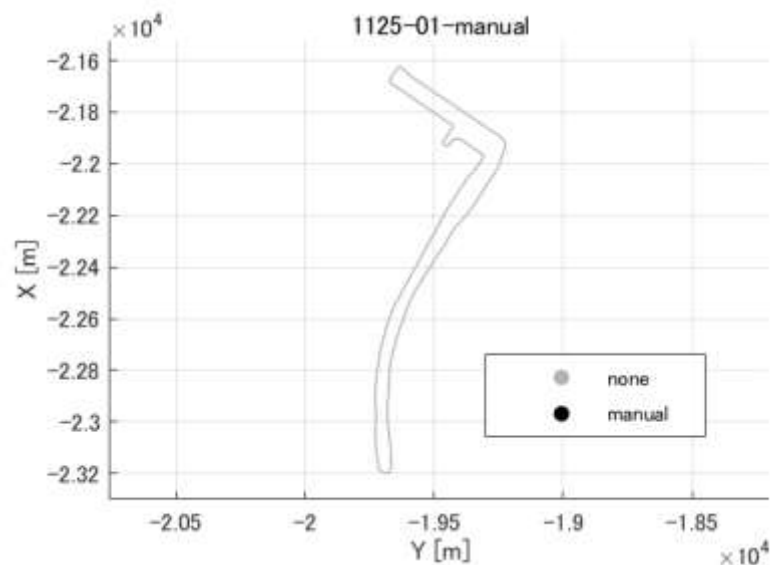
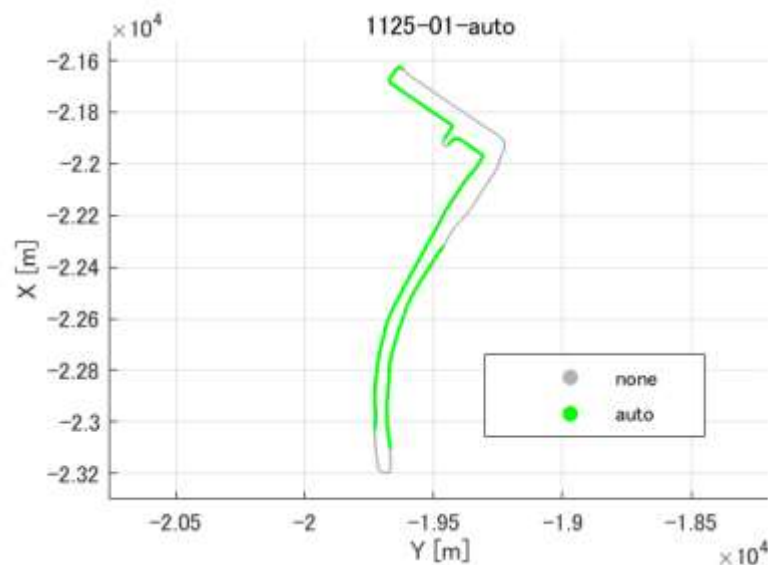


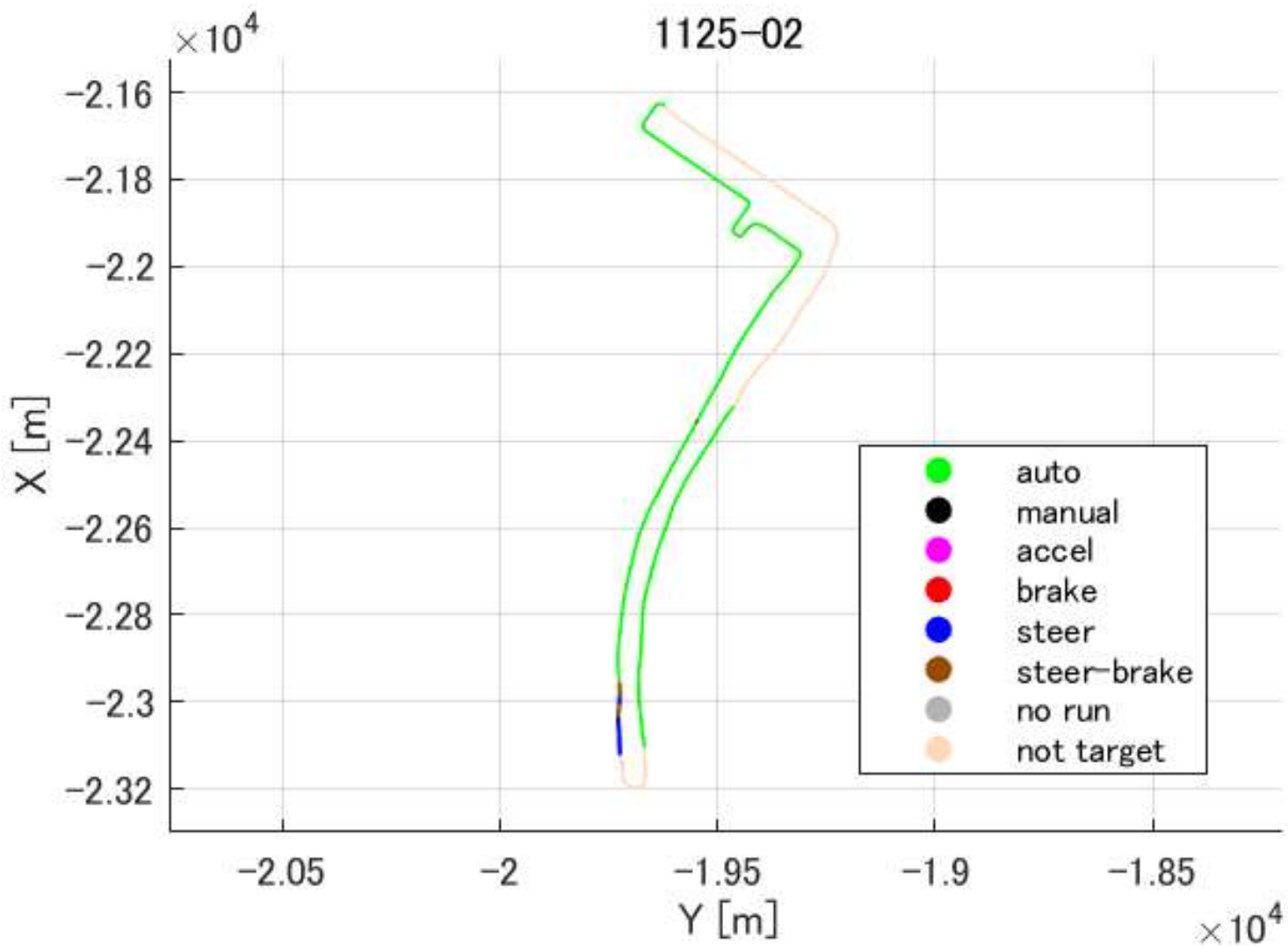
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,597.7	94.76
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	4.5	0.16
ブレーキOR	0.4	0.01
ステアリングOR	134.6	4.91
ステアリングブレーキOR	4.4	0.16
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/25 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



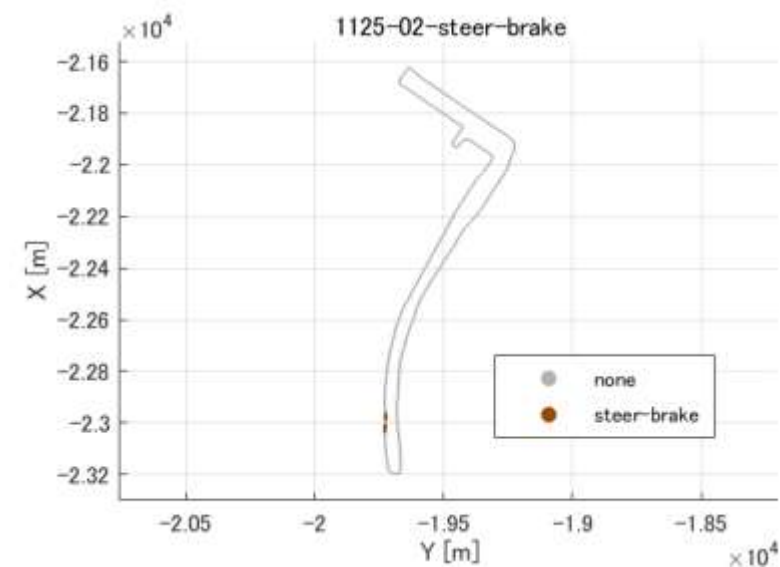
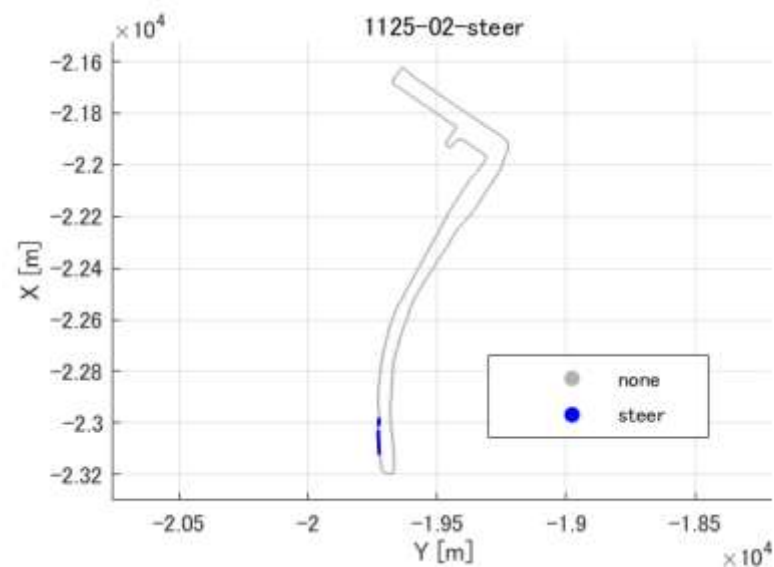
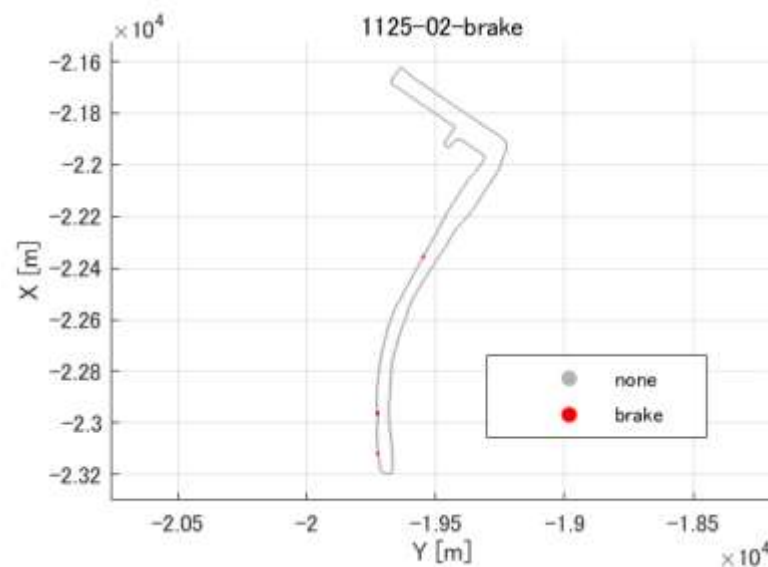
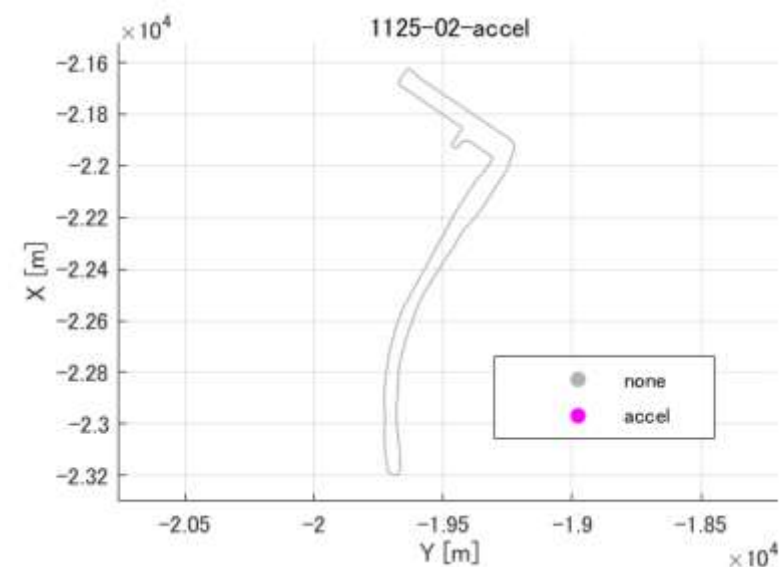
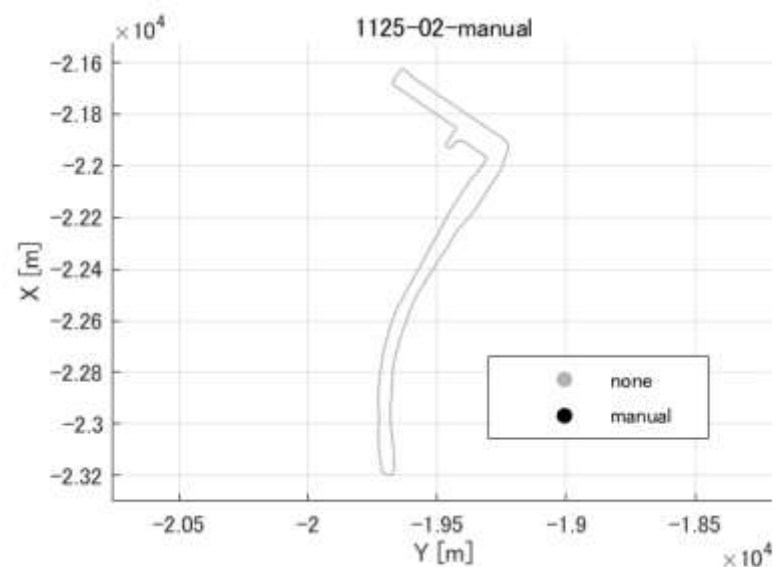
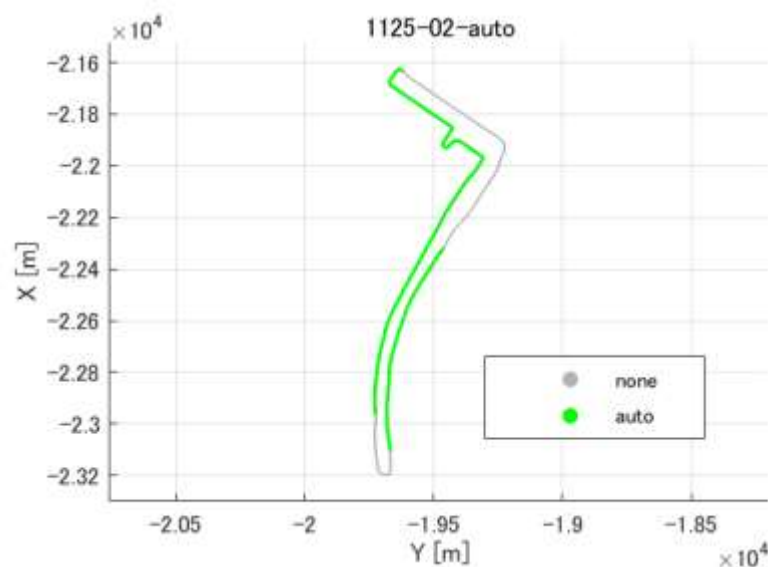


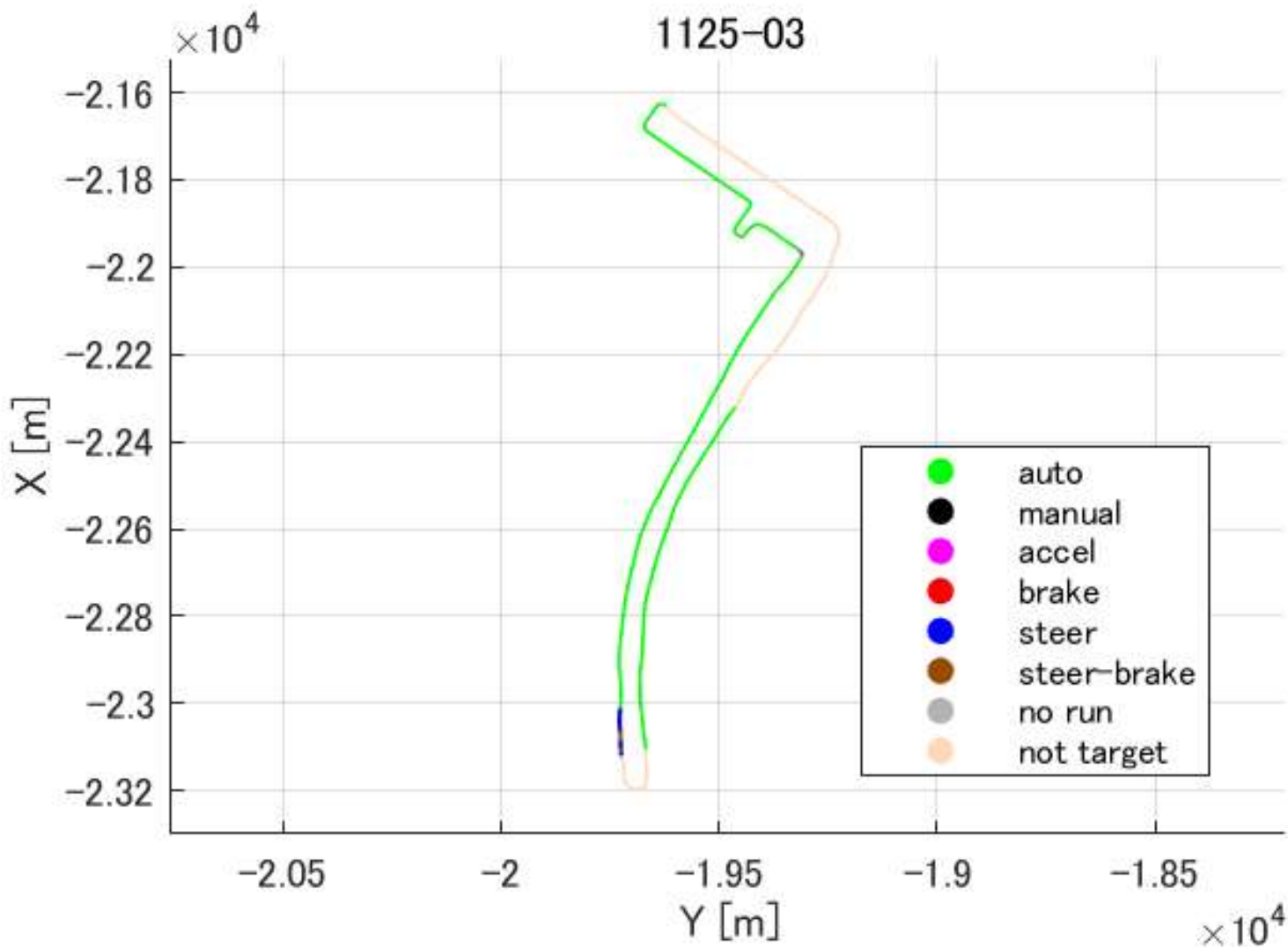
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.0	-
自動走行距離	2,580.1	94.13
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	7.0	0.26
ステアリングOR	109.1	3.98
ステアリングブレーキOR	44.8	1.63
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/25 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



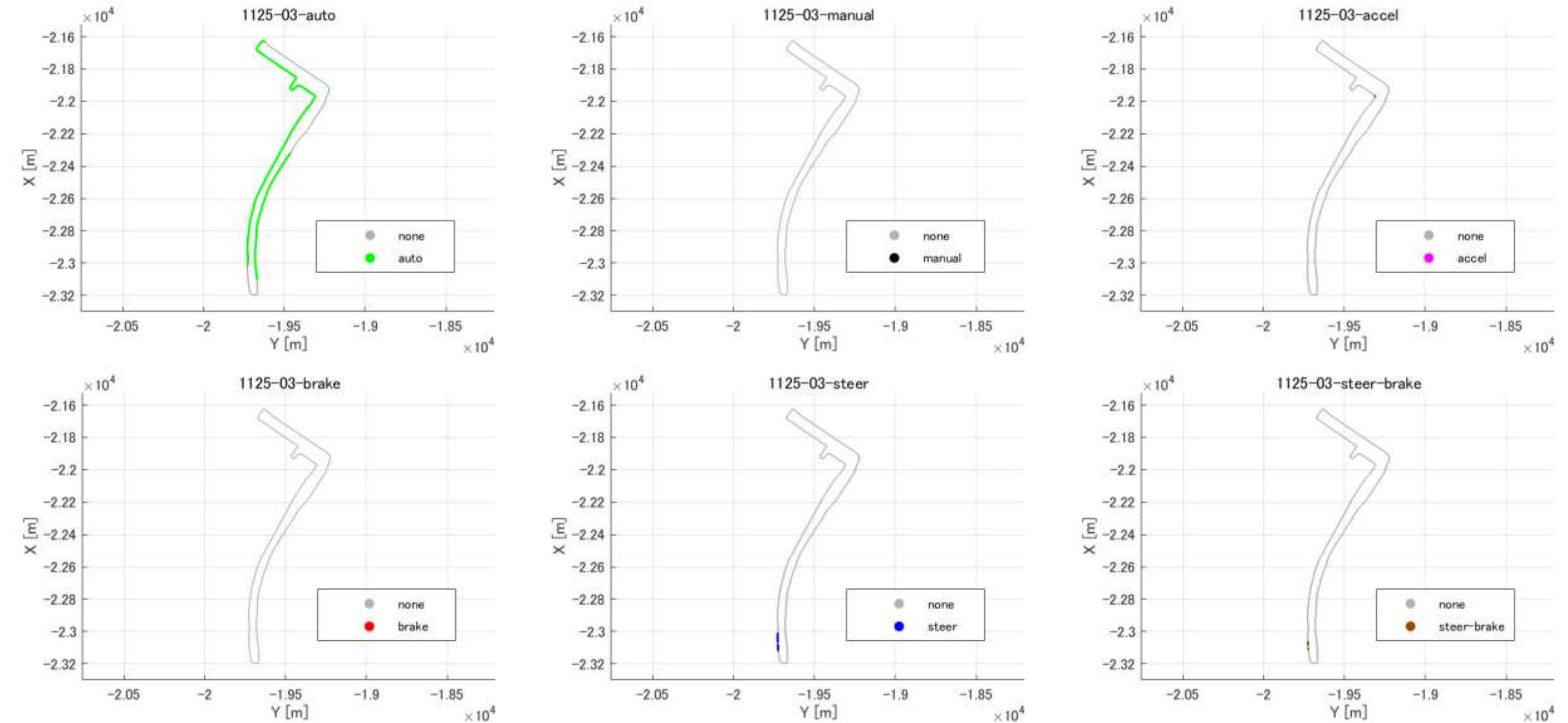


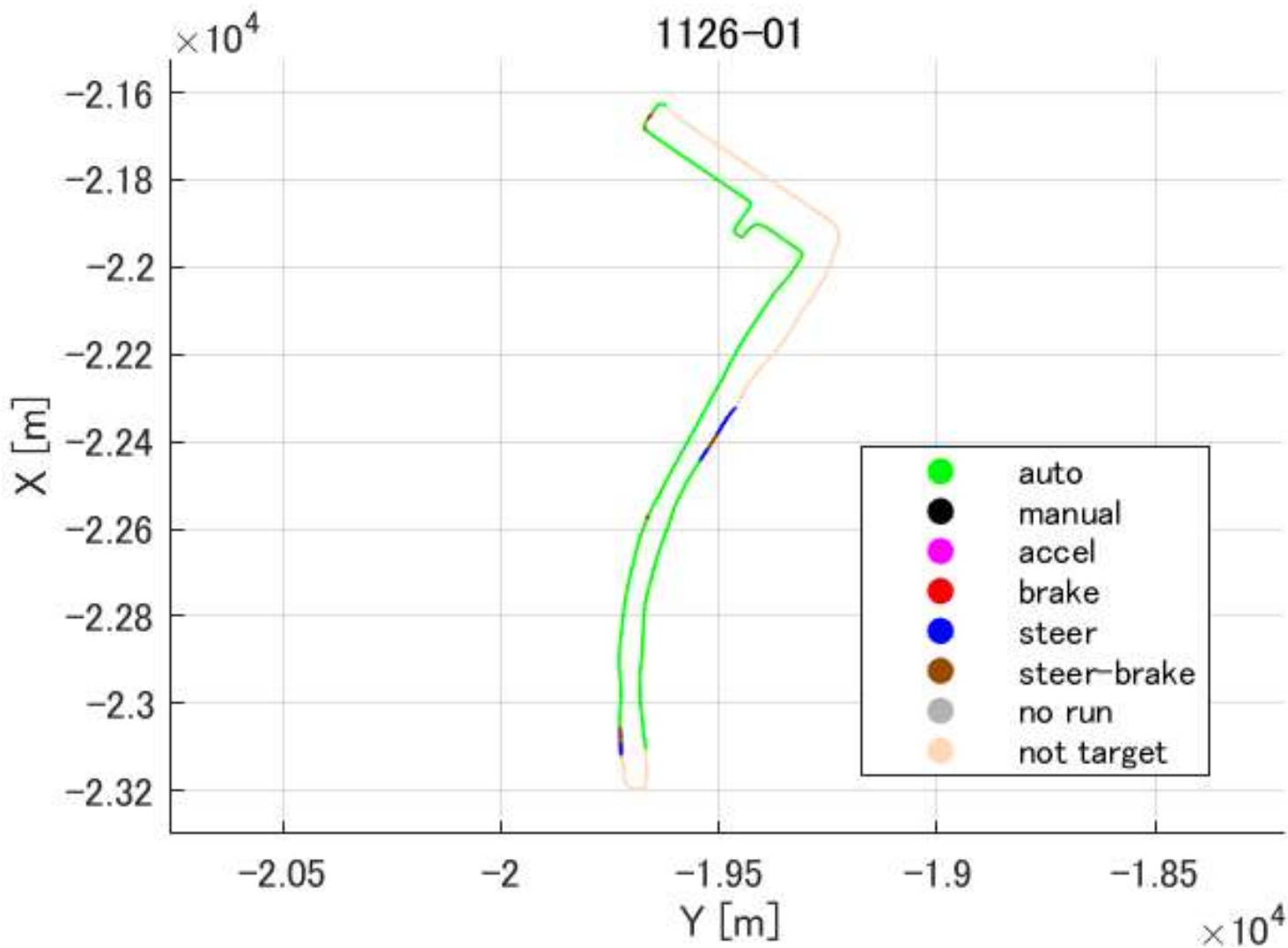
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.1	-
自動走行距離	2,629.0	95.99
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	6.2	0.22
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	83.6	3.05
ステアリングブレーキOR	20.3	0.74
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/25 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



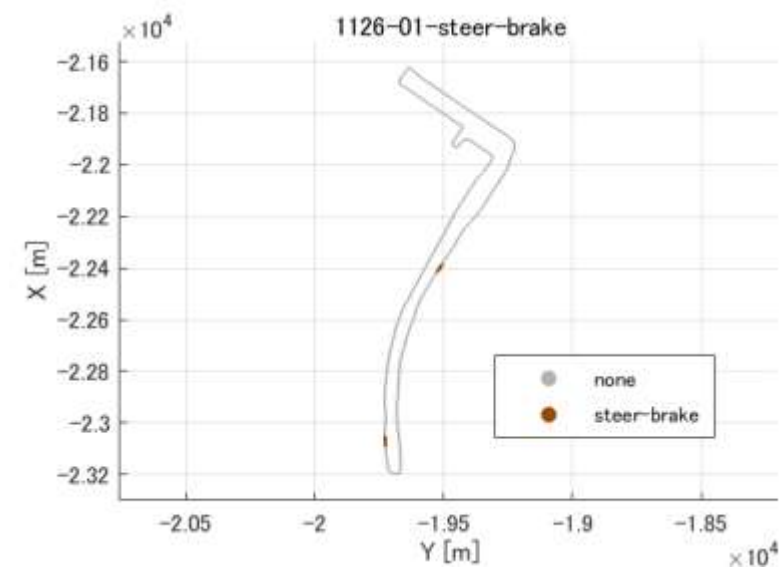
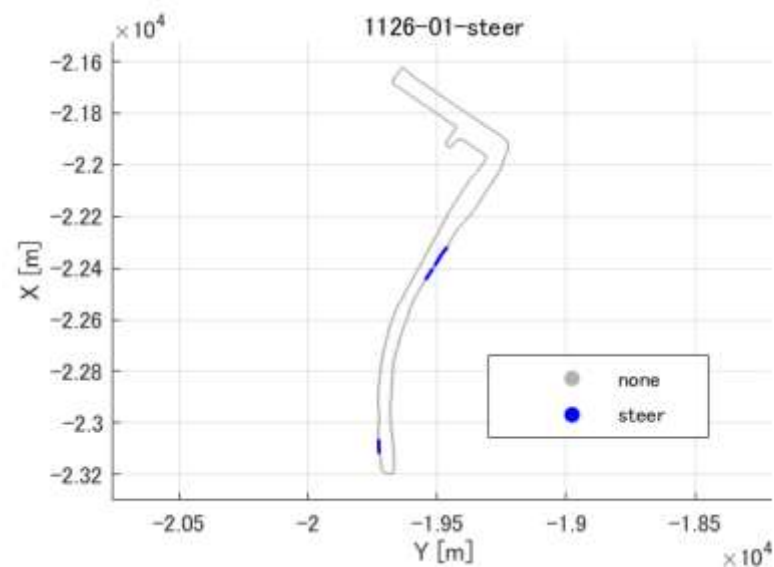
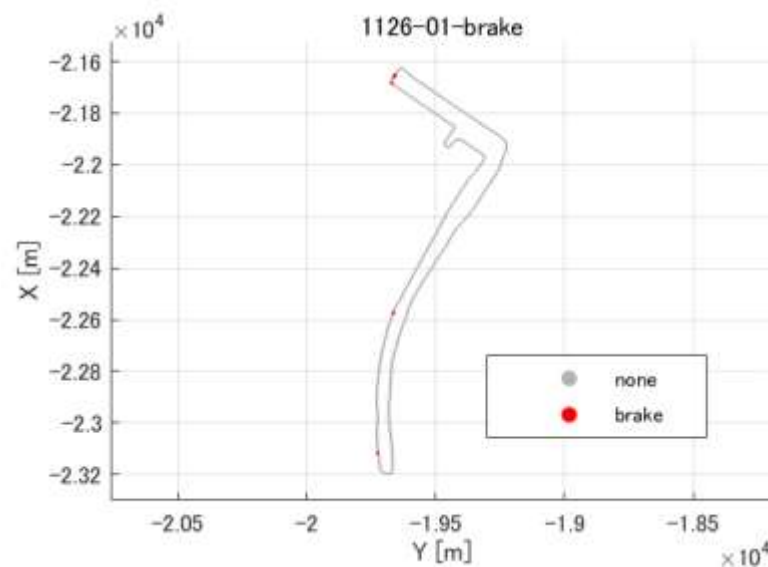
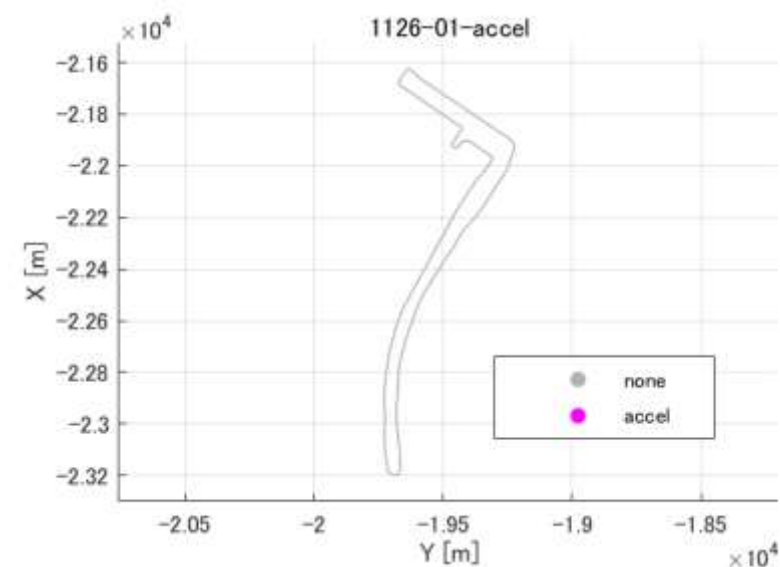
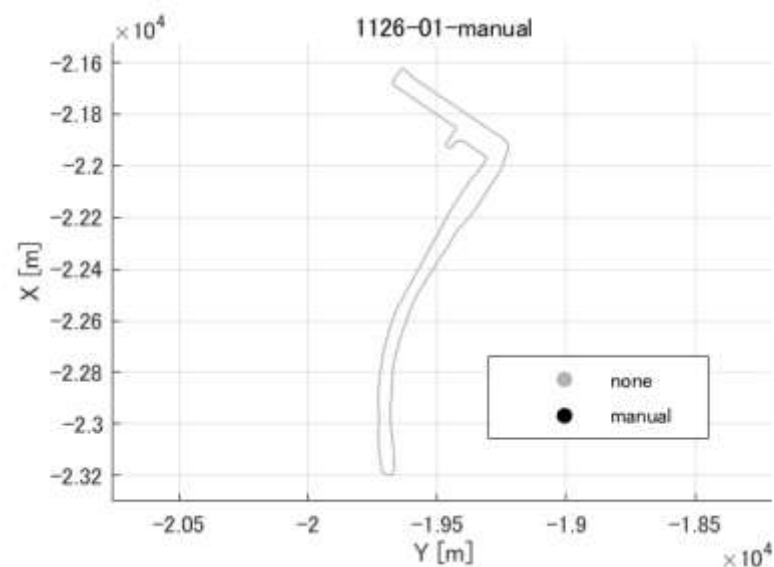
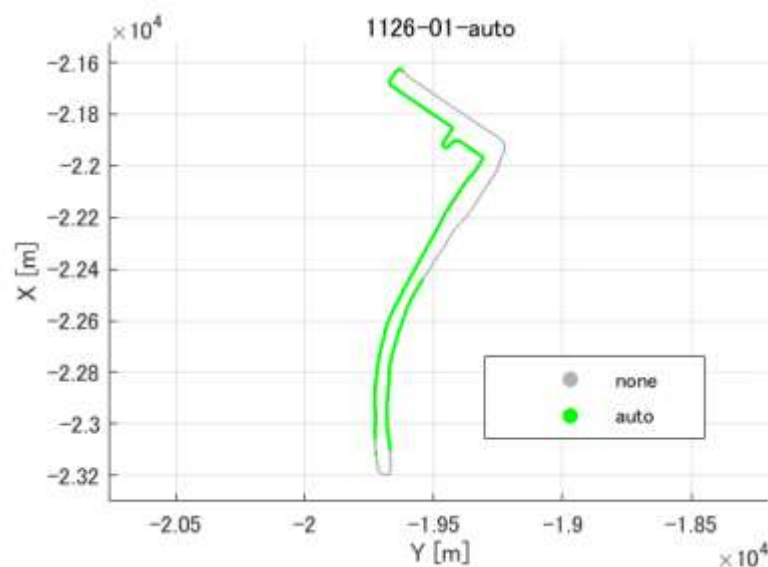


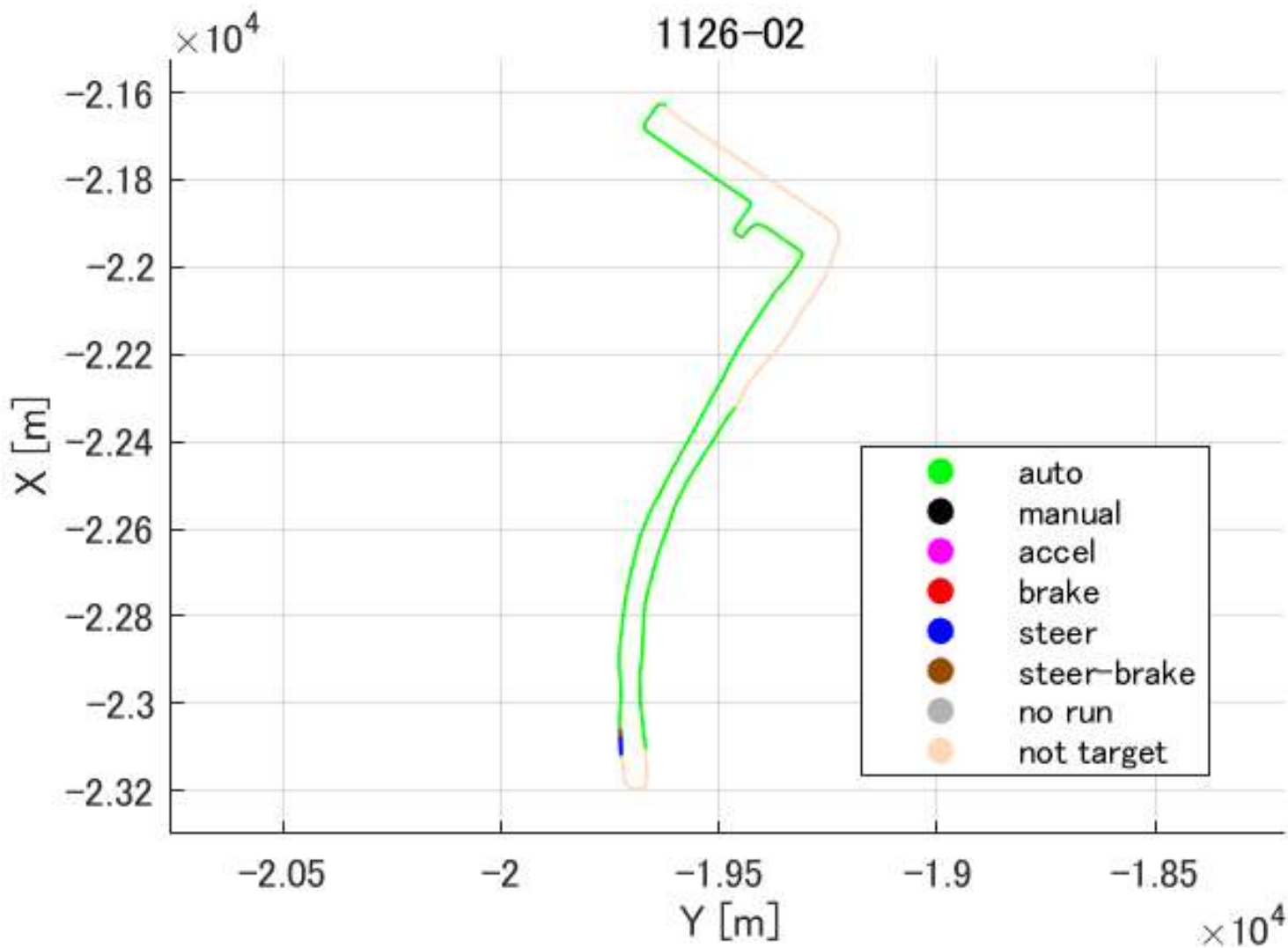
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.9	-
自動走行距離	2,527.3	92.27
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	10.6	0.39
ステアリングOR	153.6	5.61
ステアリングブレーキOR	47.4	1.73
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/26 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



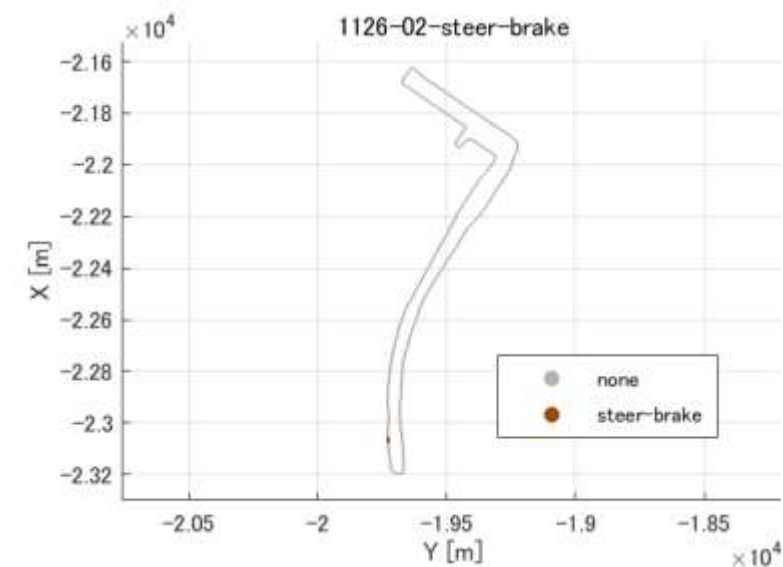
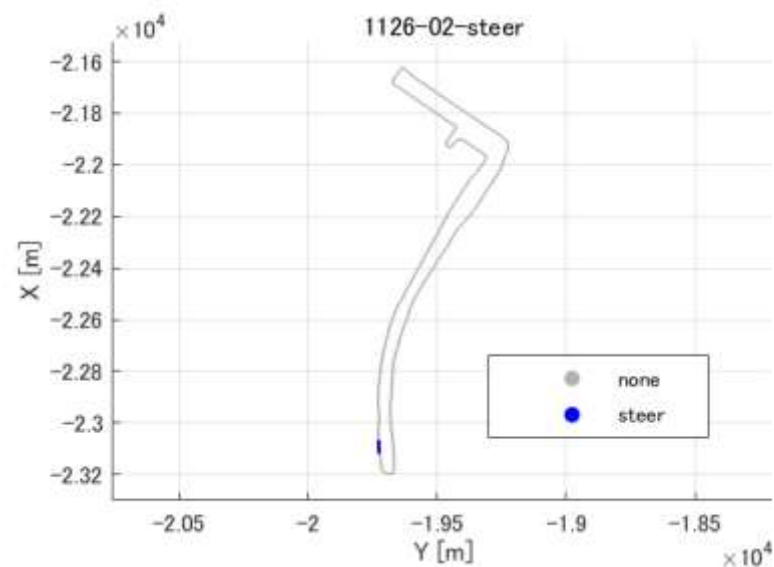
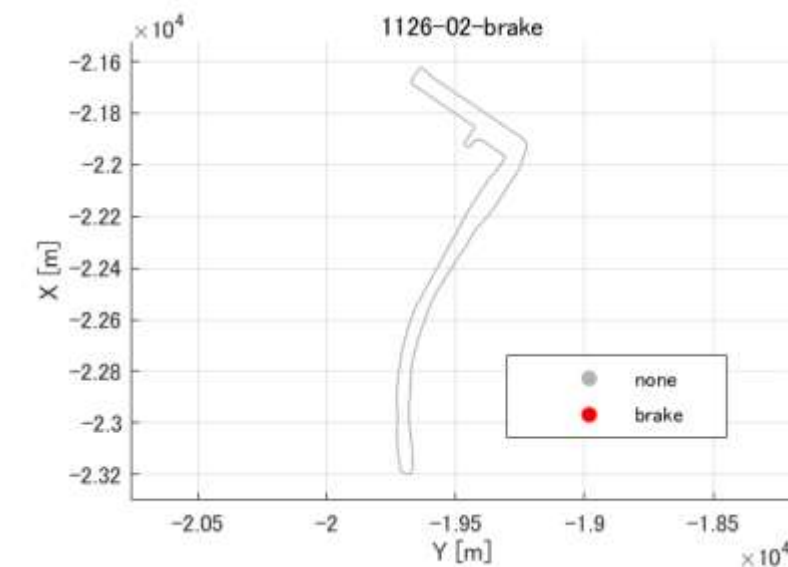
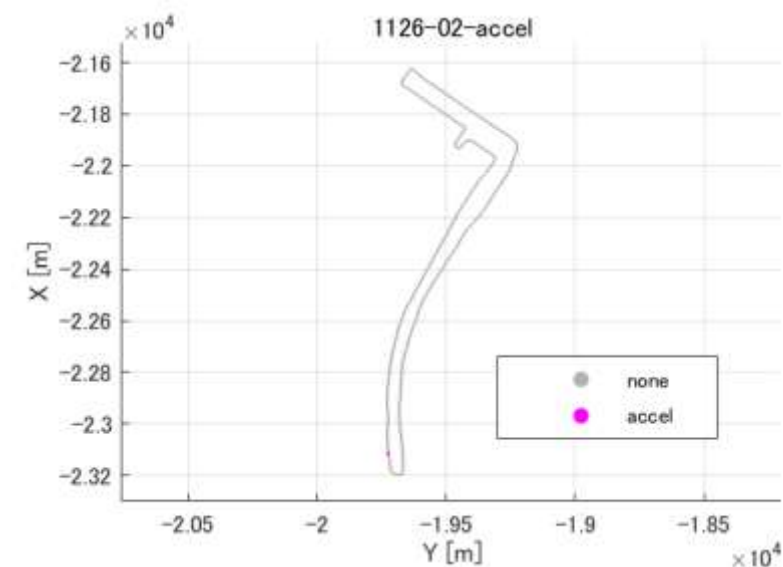
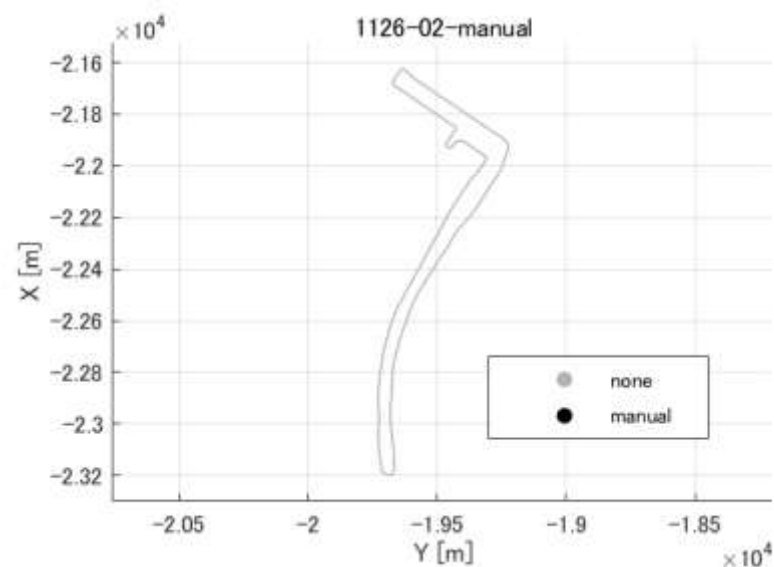
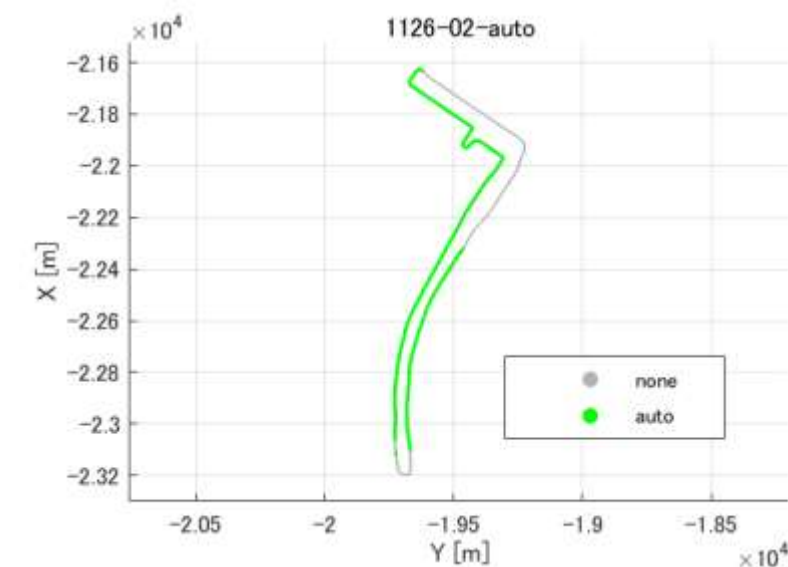


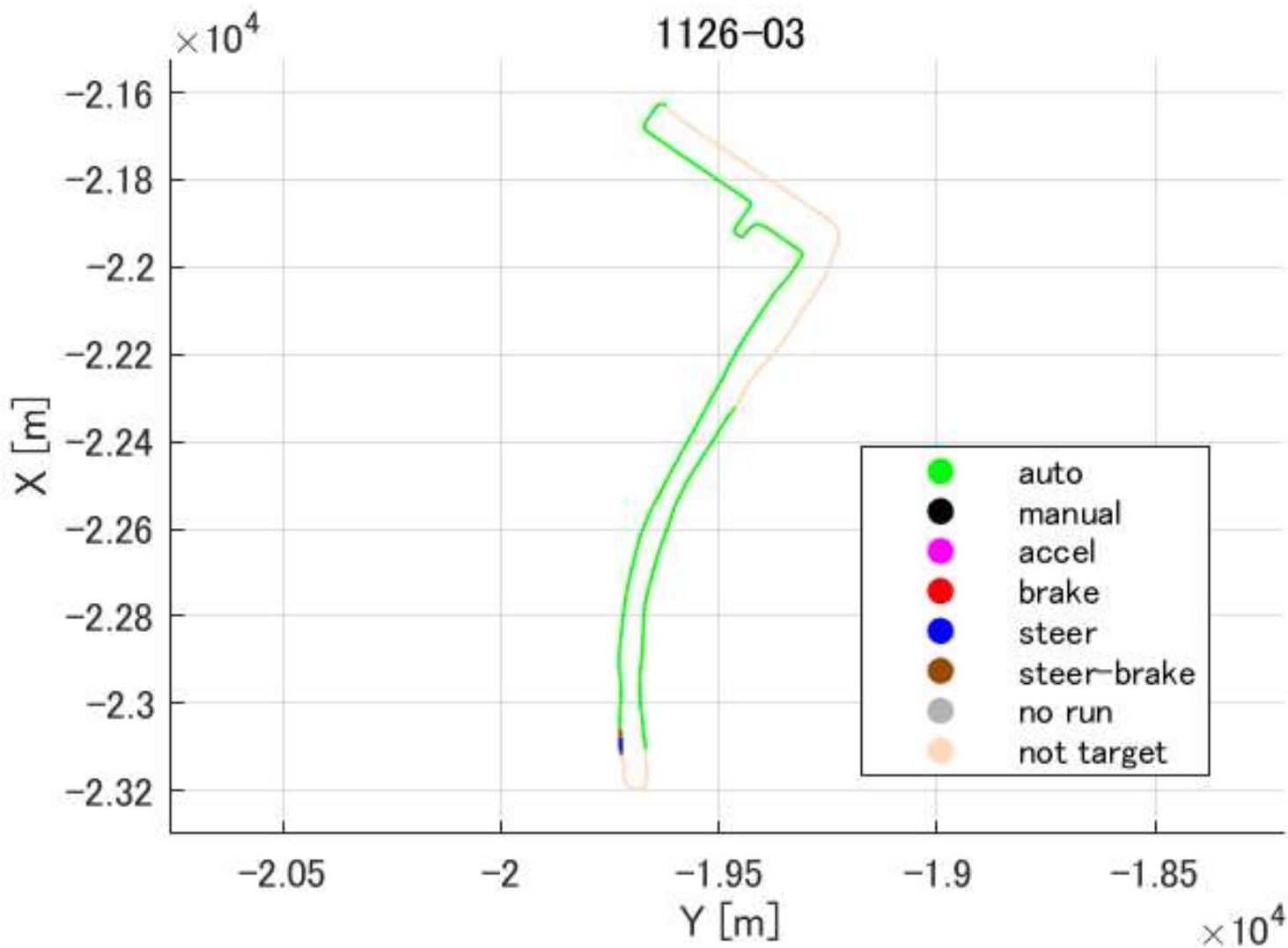
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,686.1	98.00
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.2	0.01
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	43.8	1.60
ステアリングブレーキOR	10.8	0.39
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/26 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



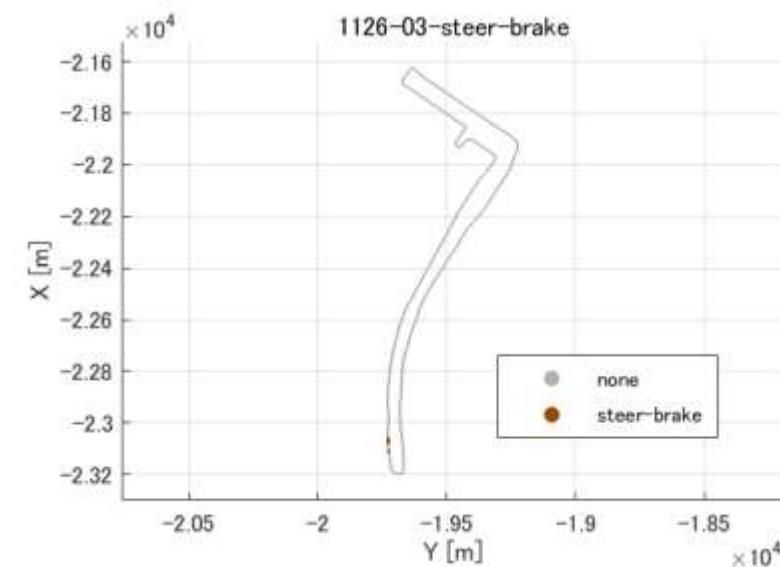
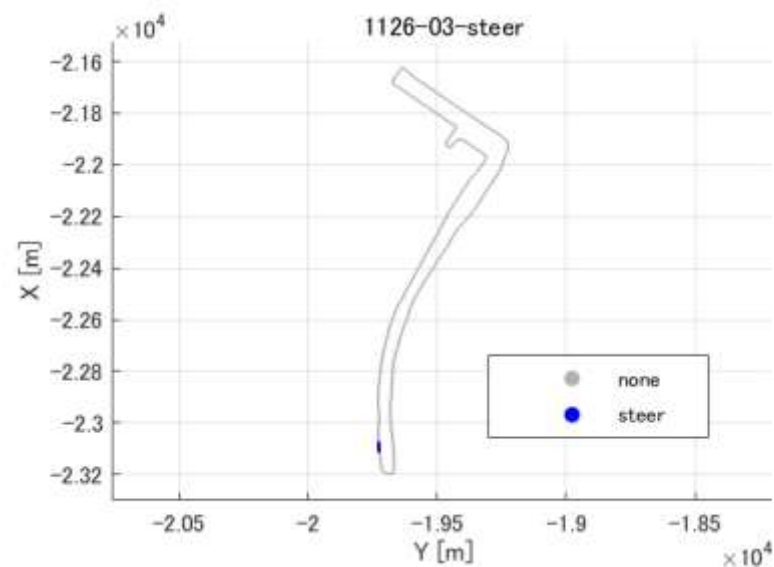
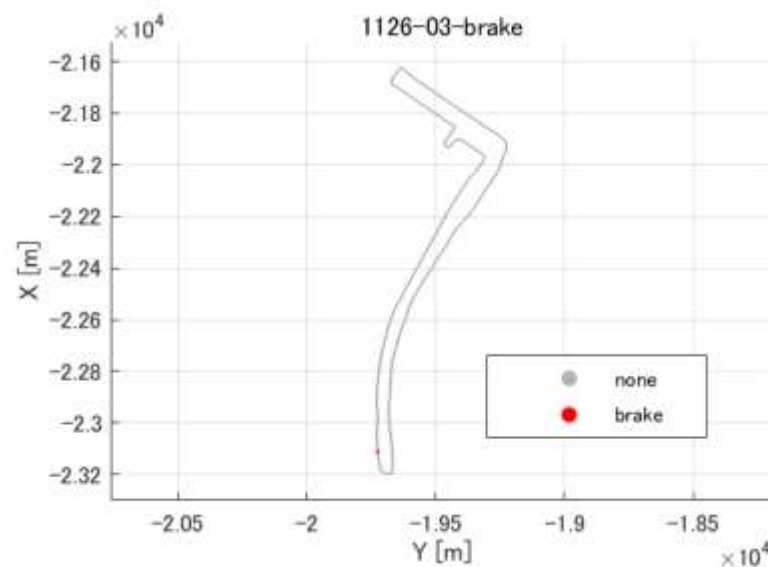
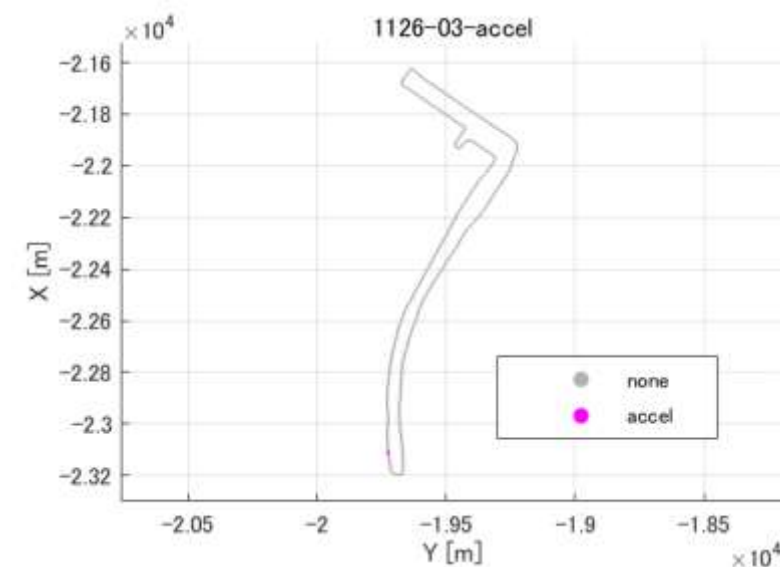
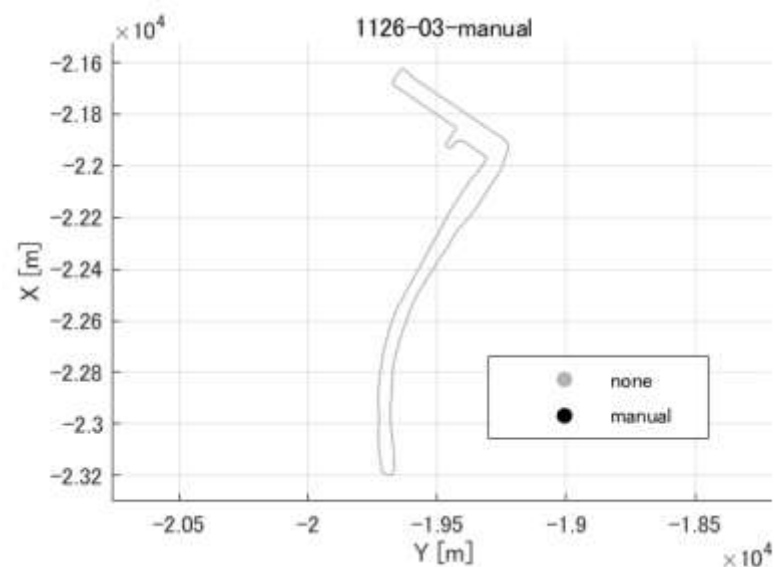
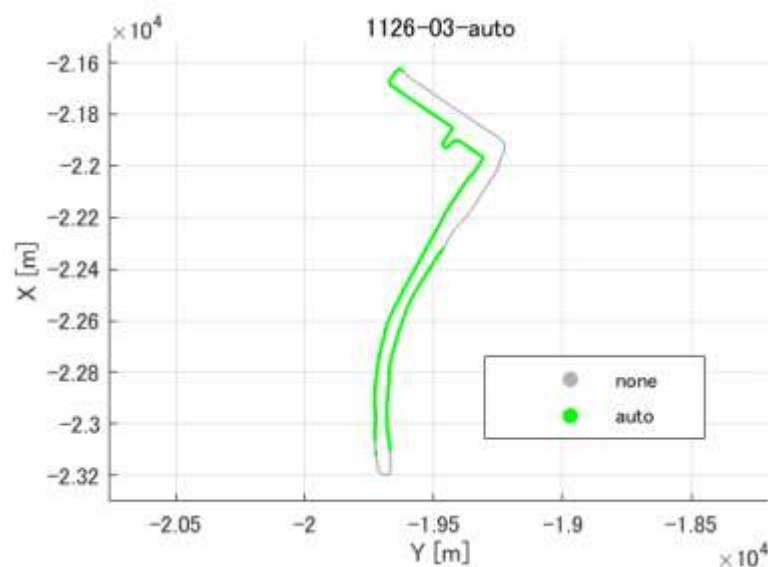


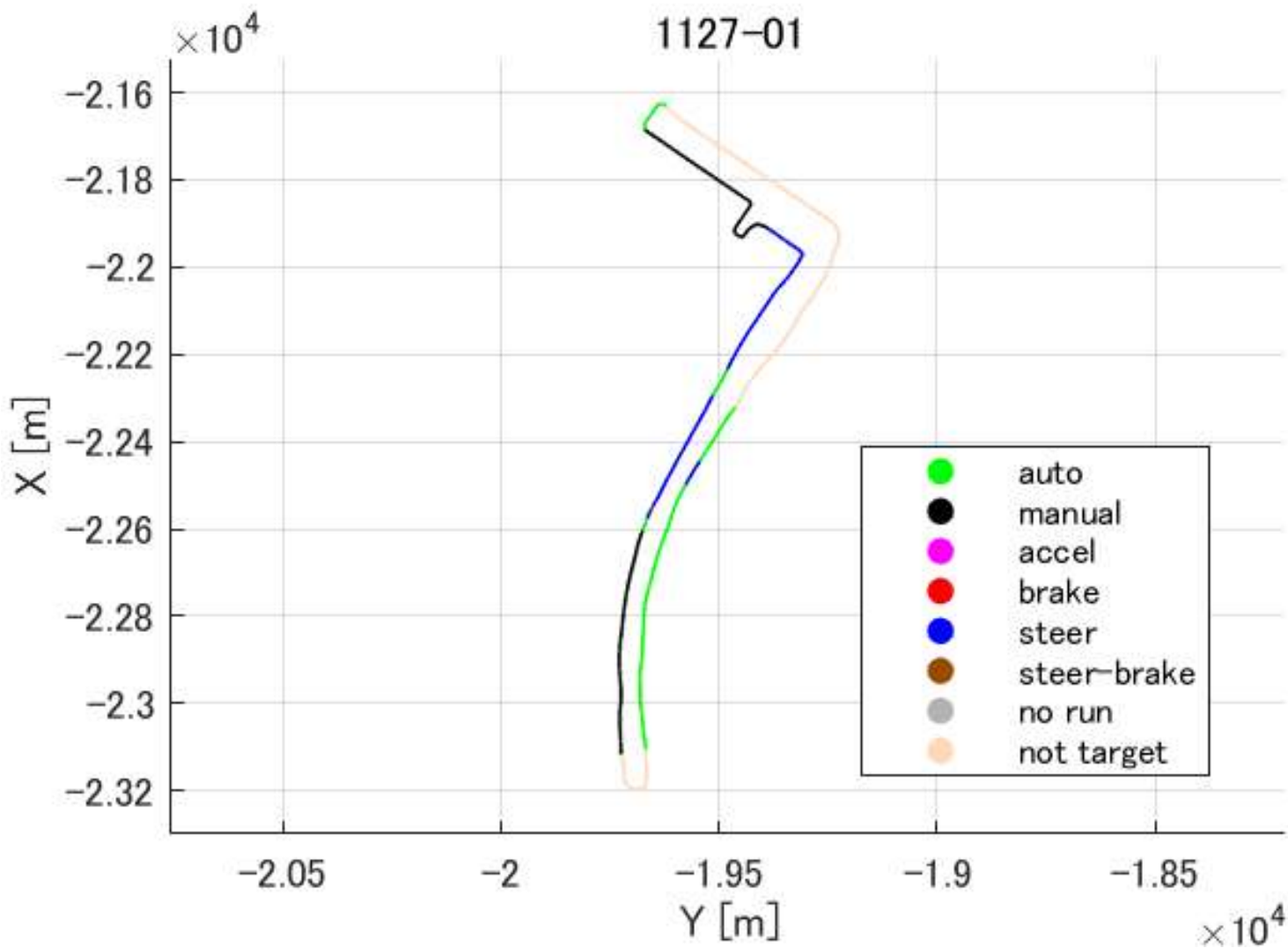
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.1	-
自動走行距離	2,689.0	98.20
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.3	0.01
ブレーキOR	0.8	0.03
ステアリングOR	33.0	1.21
ステアリングブレーキOR	15.0	0.55
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,171.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/26 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





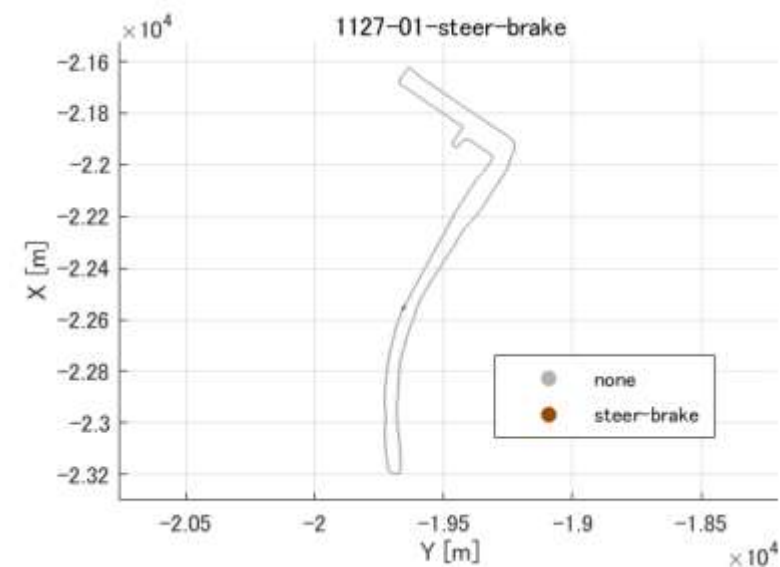
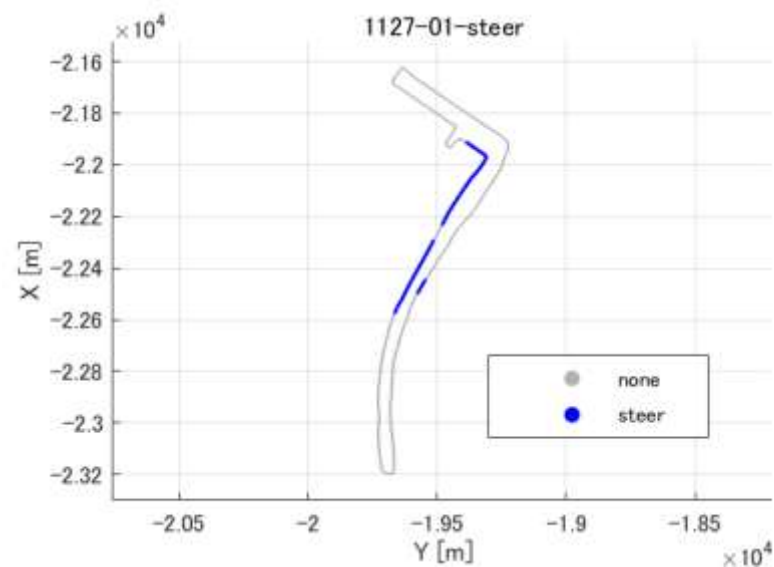
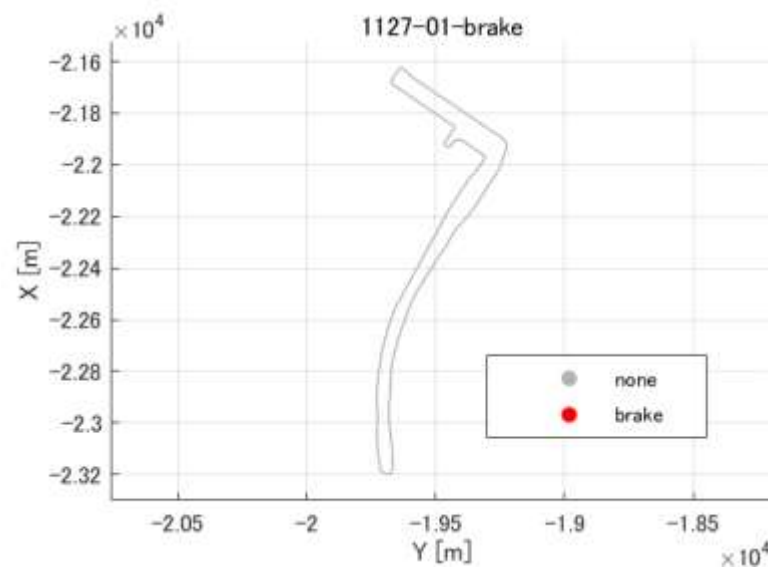
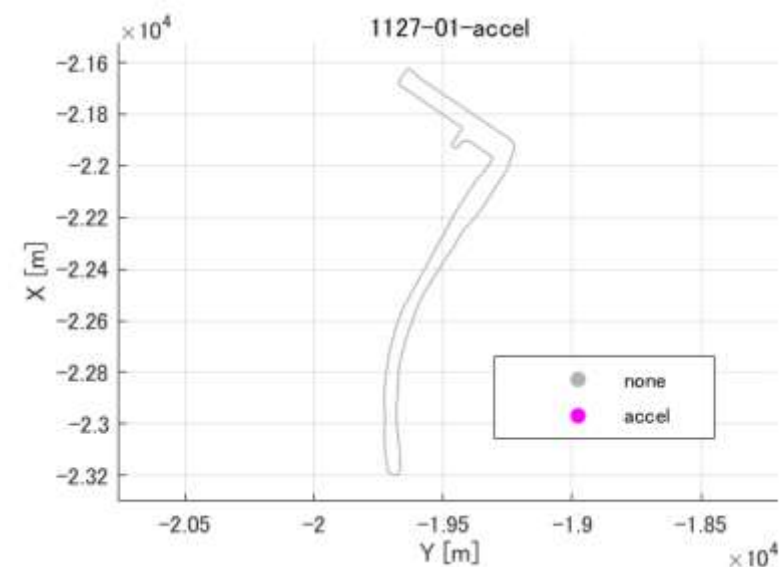
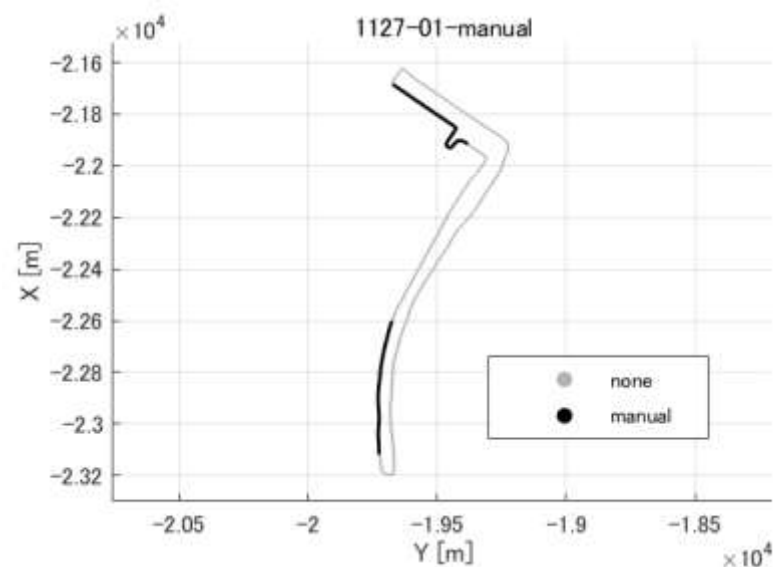
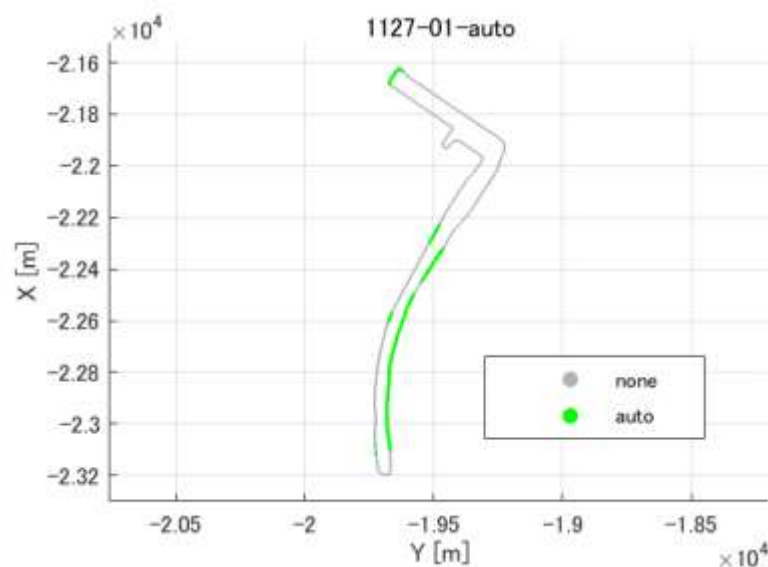
* GNSS測位エラーのため、前半部分で手動走行

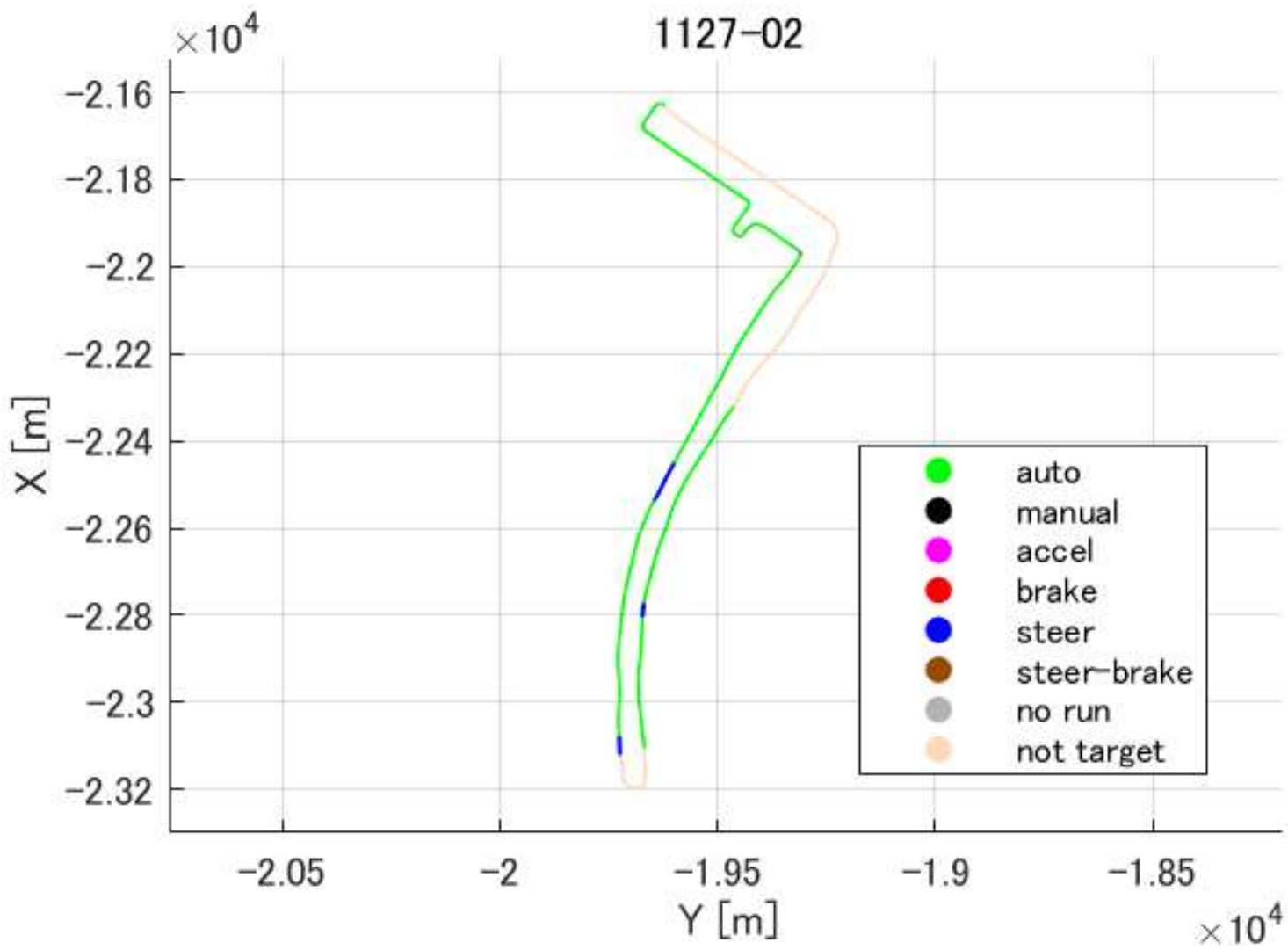
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,736.0	-
自動走行距離	969.1	35.42
手動走行距離	987.4	36.09
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	773.2	28.26
ステアリングブレーキOR	6.3	0.23
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,173.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/27 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



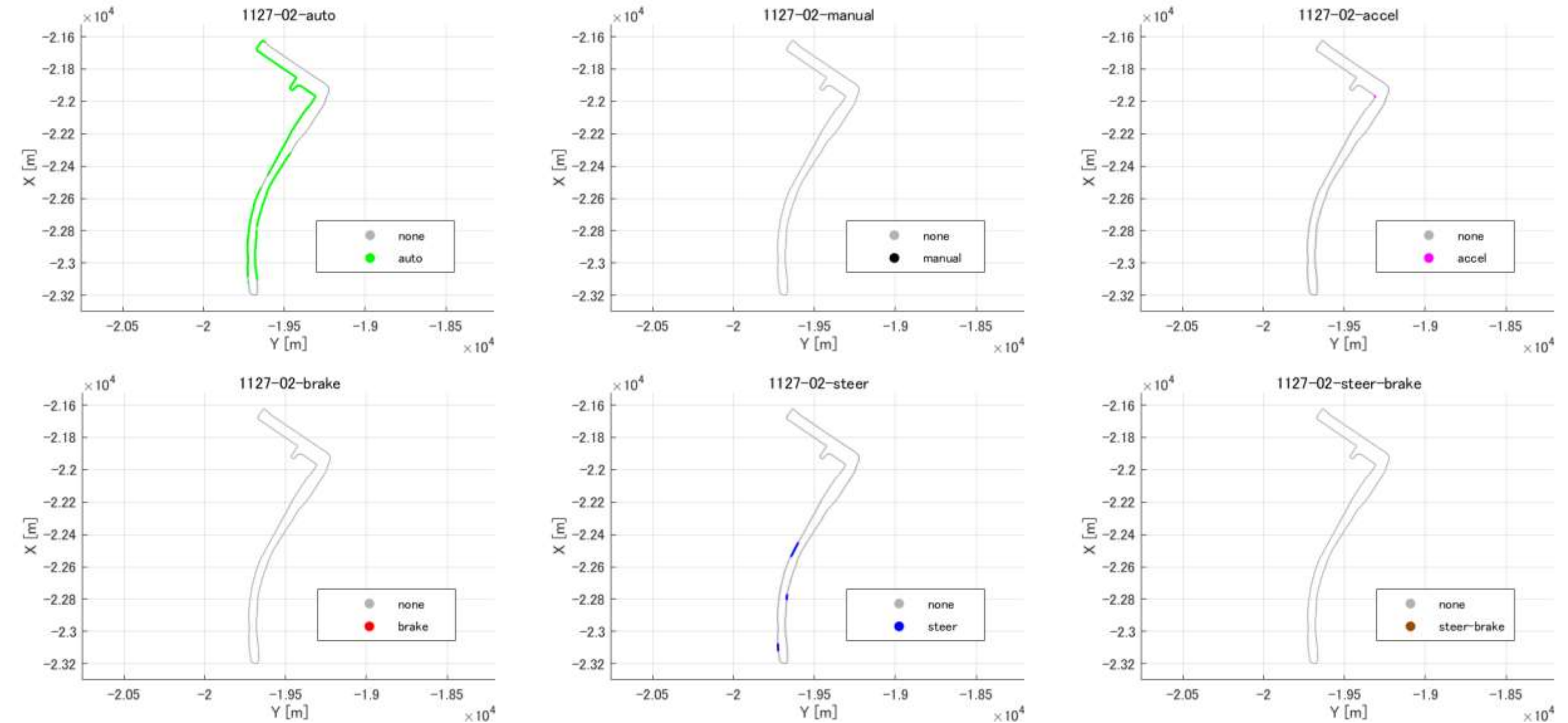


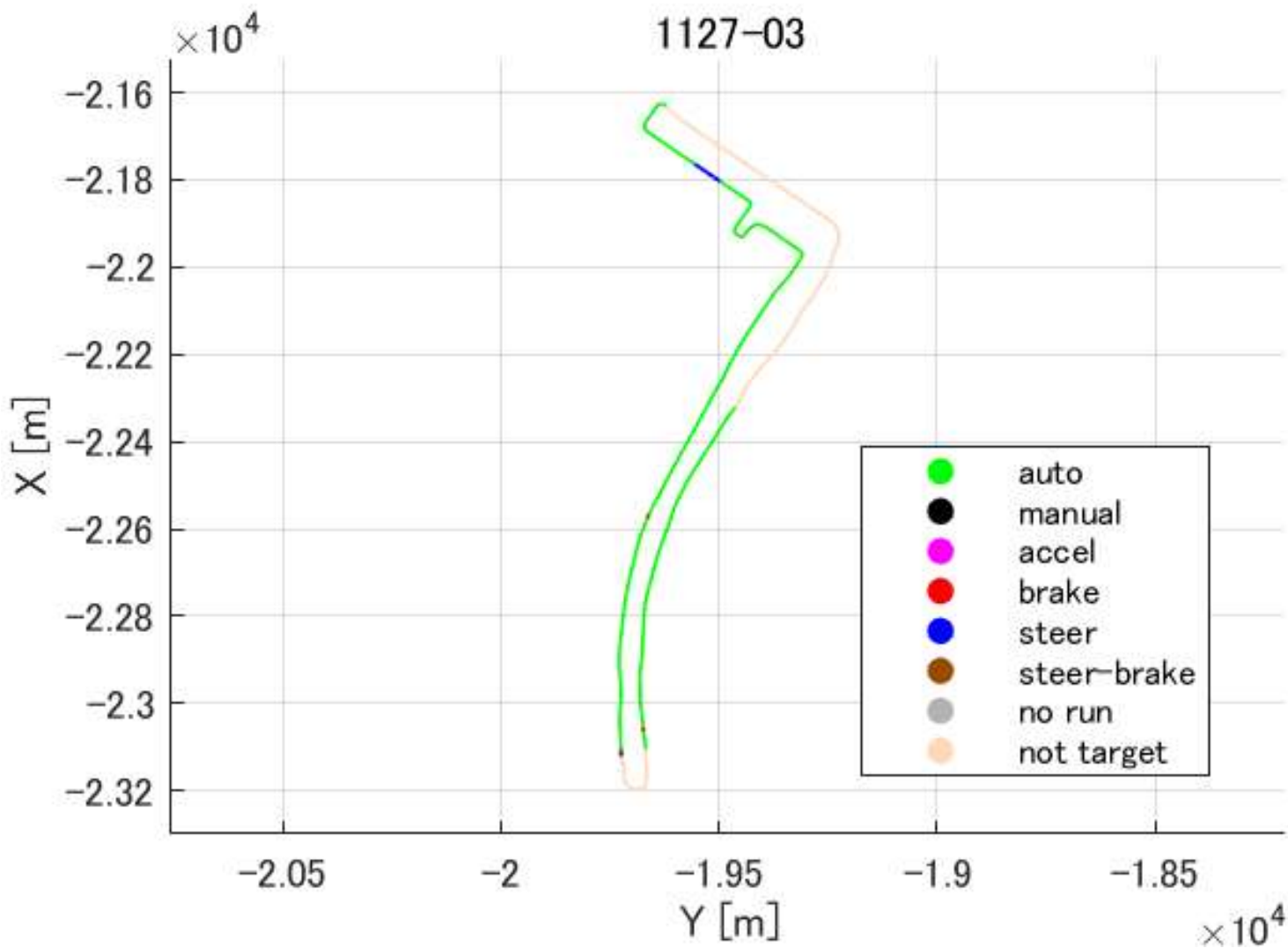
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,581.1	94.14
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	2.4	0.09
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	158.1	5.77
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

- ※凡例について
- auto … 自動運転
 - manual … 手動運転
 - accel … アクセルOR
 - brake … ブレーキOR
 - steer … ステアリングOR
 - steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
 - no run … 未走行
 - not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/27 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



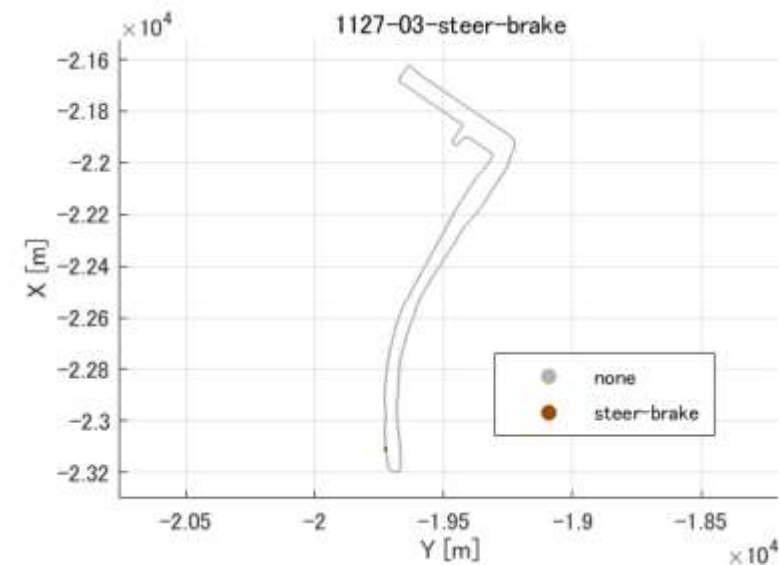
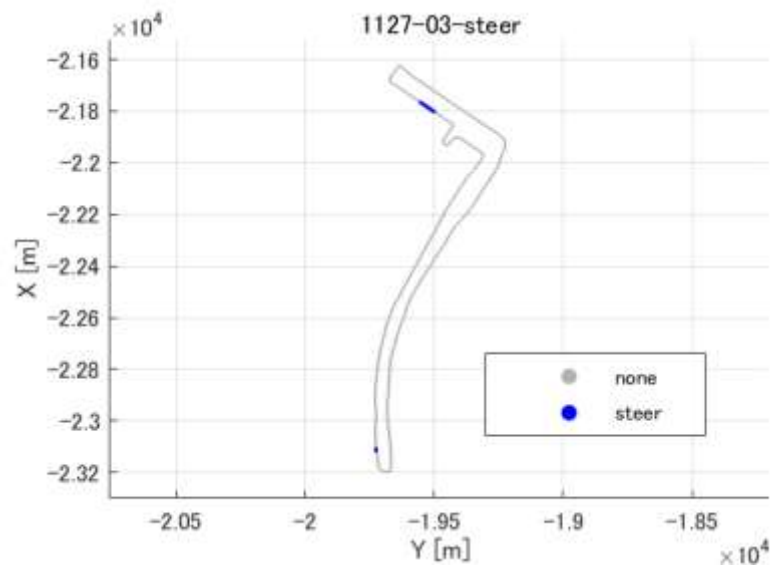
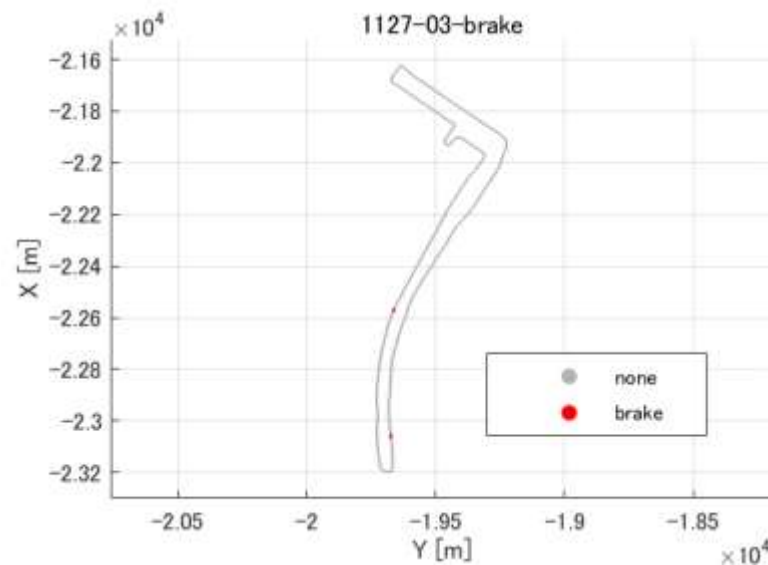
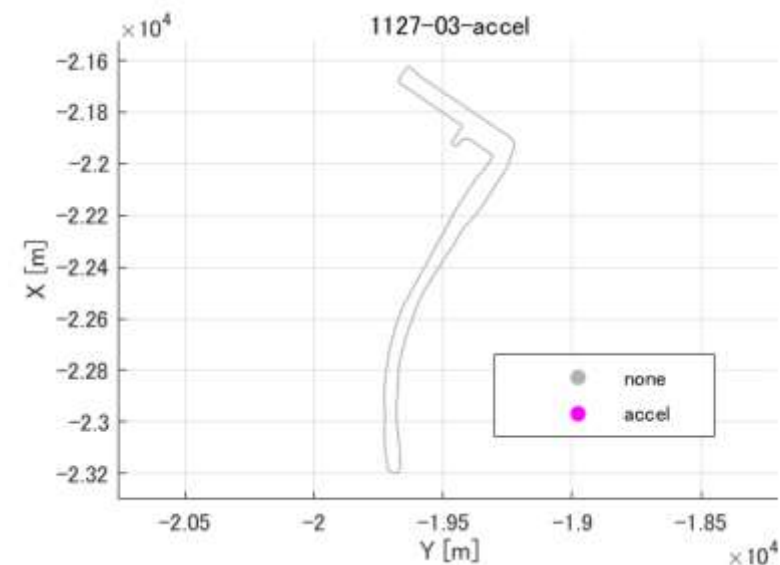
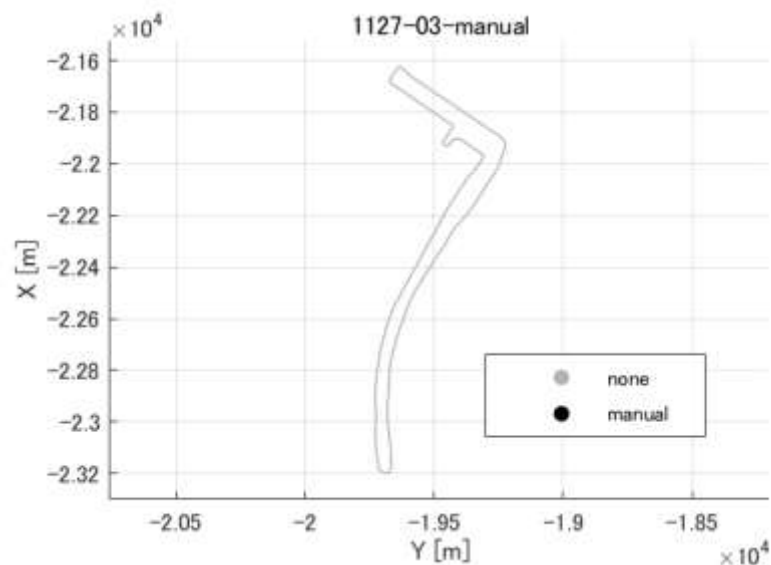
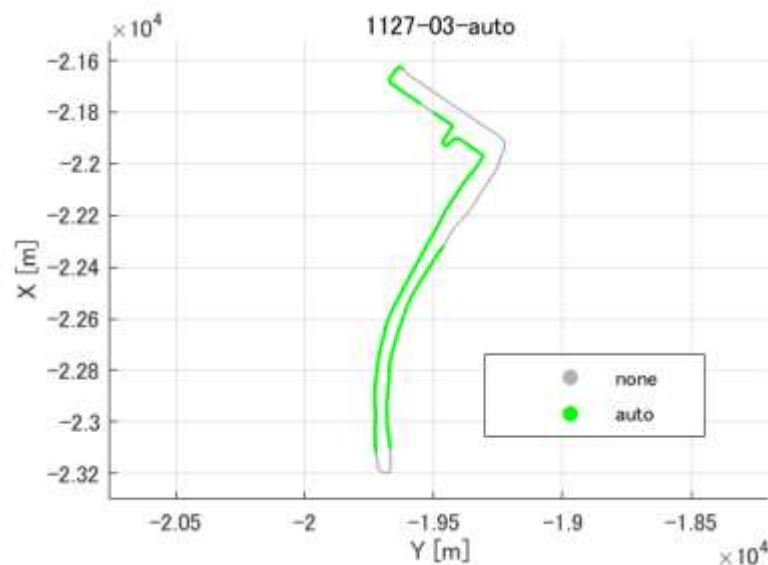


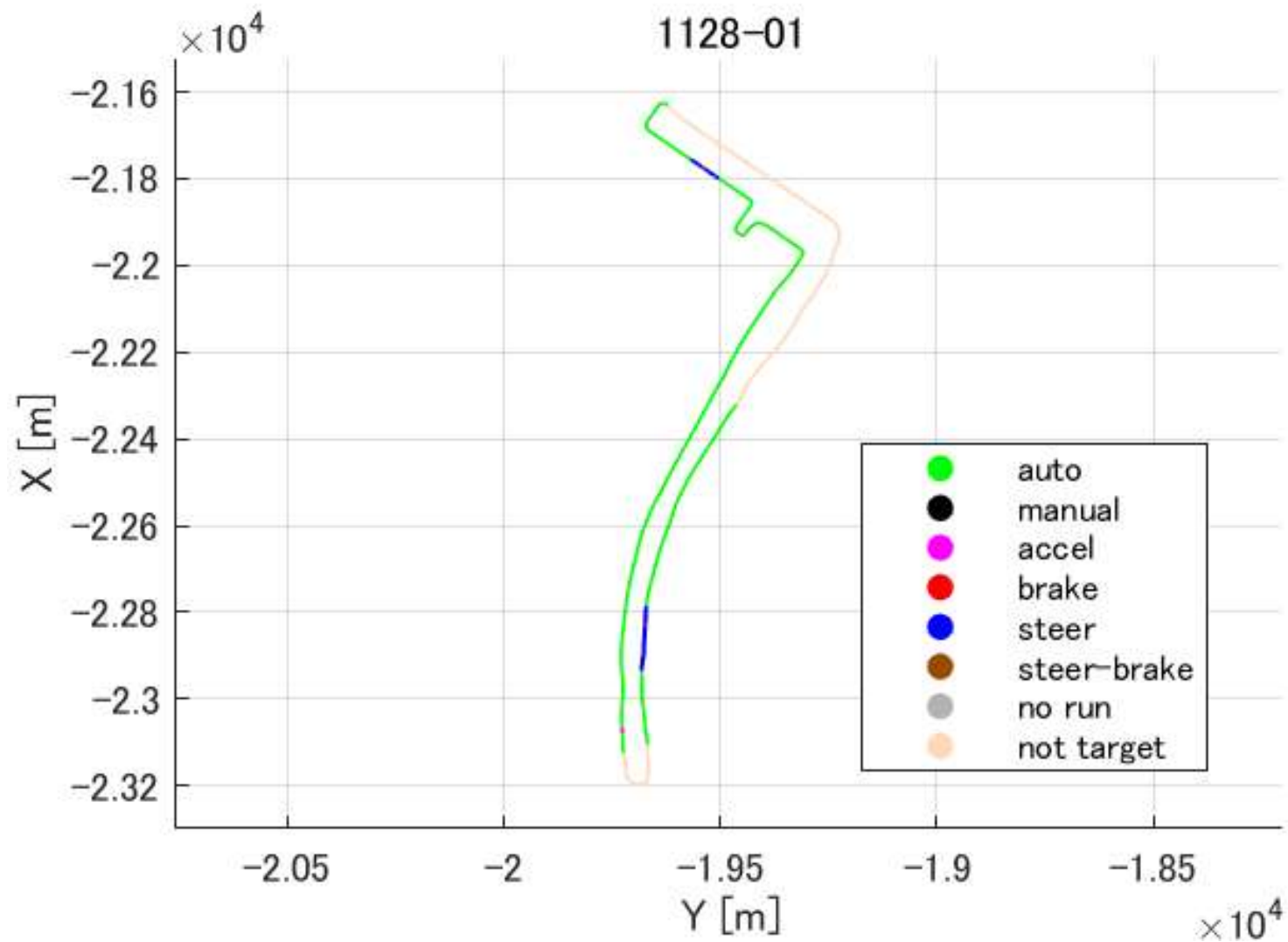
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.1	-
自動走行距離	2,659.8	97.03
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	7.0	0.26
ステアリングOR	70.6	2.58
ステアリングブレーキOR	3.7	0.13
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/27 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



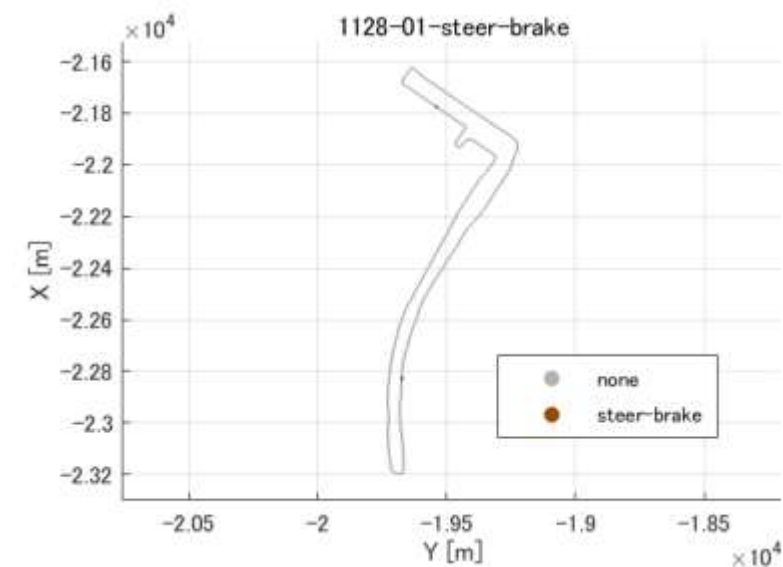
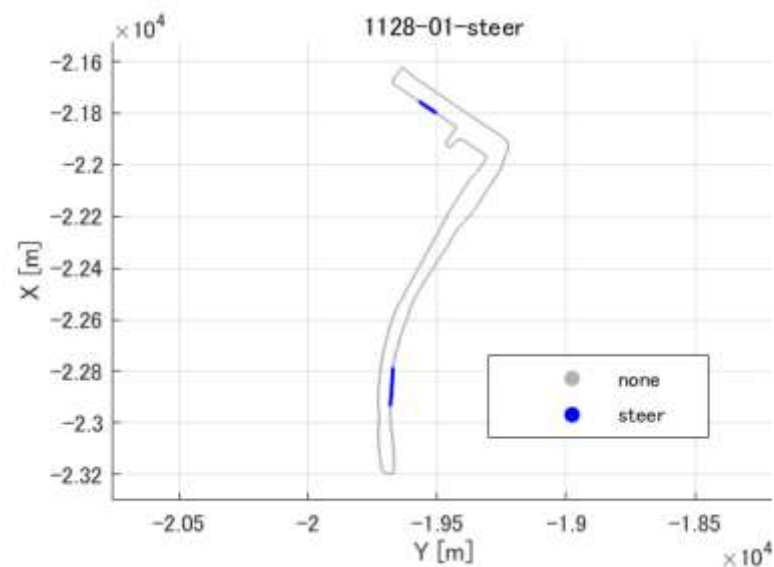
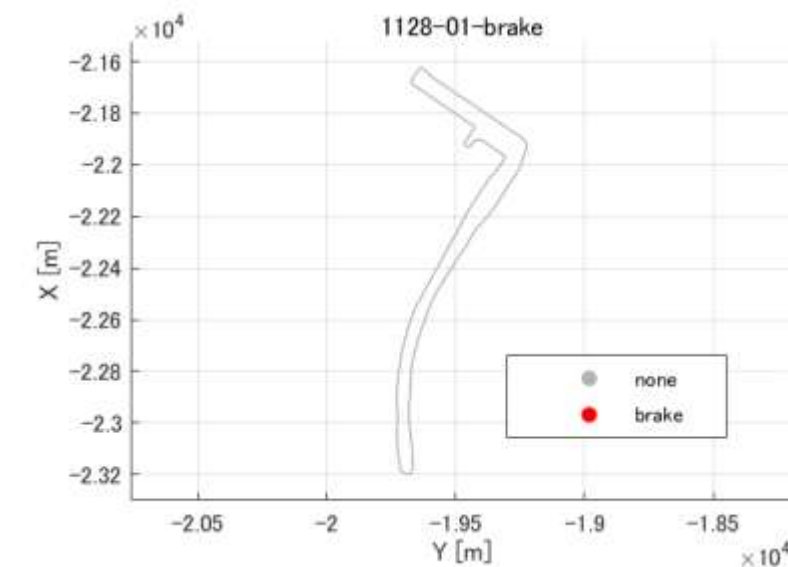
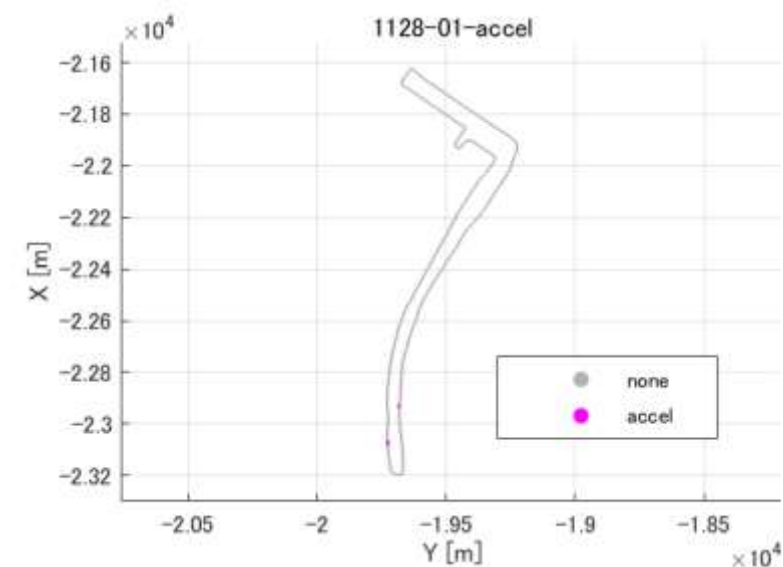
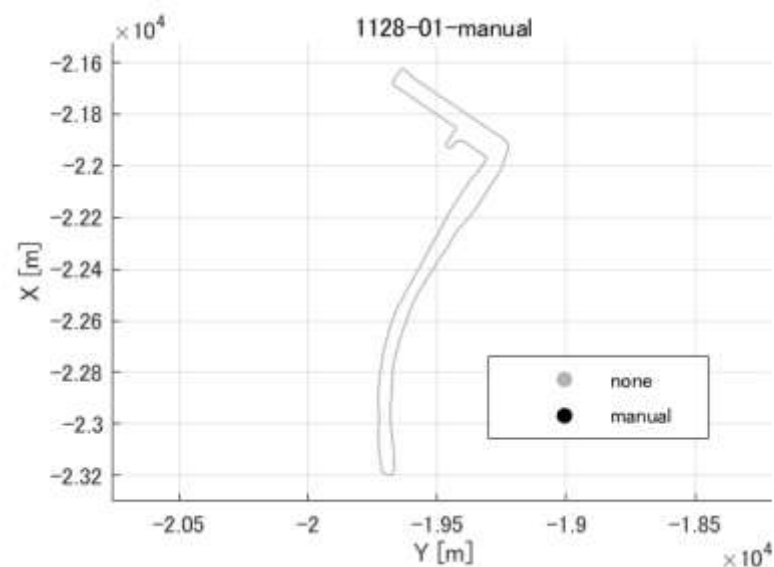
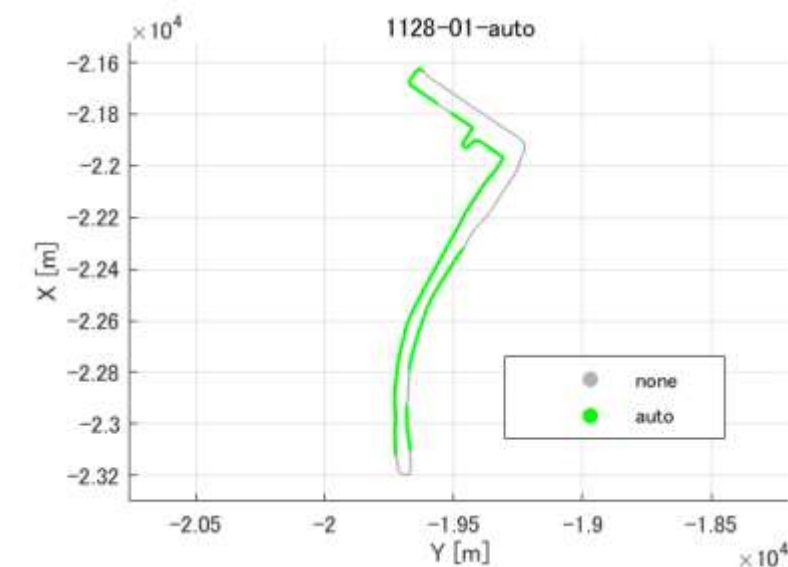


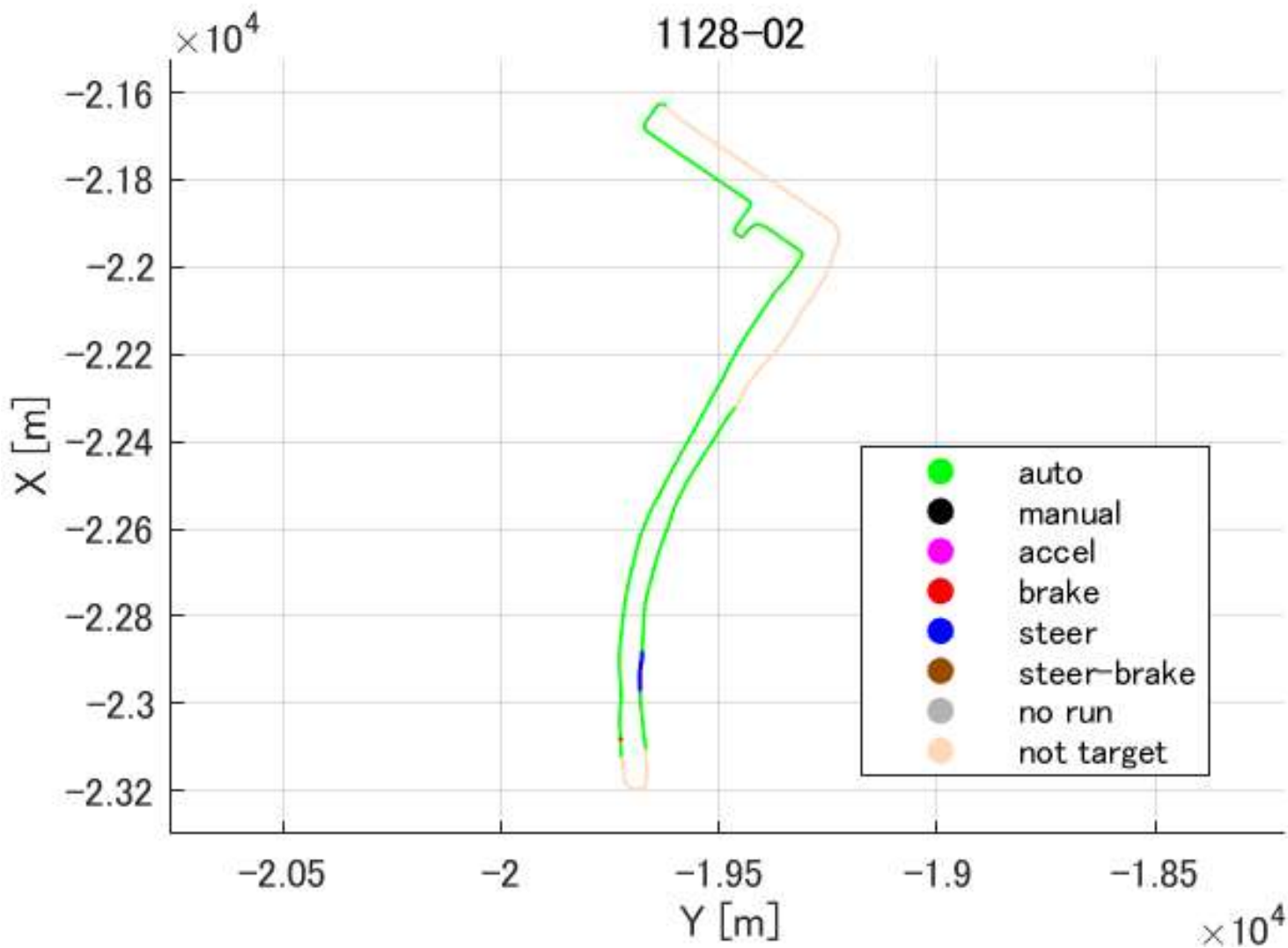
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.3	-
自動走行距離	2,521.8	91.99
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	7.1	0.26
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	211.4	7.71
ステアリングブレーキOR	1.0	0.04
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/28 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



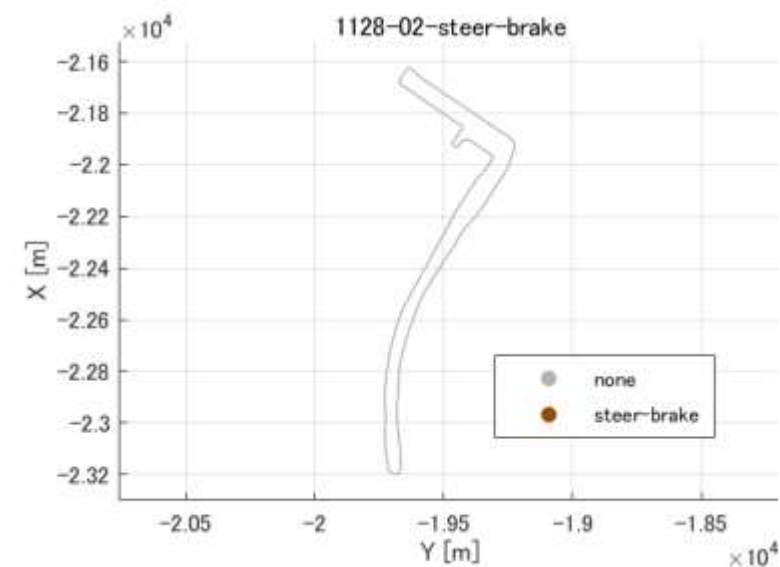
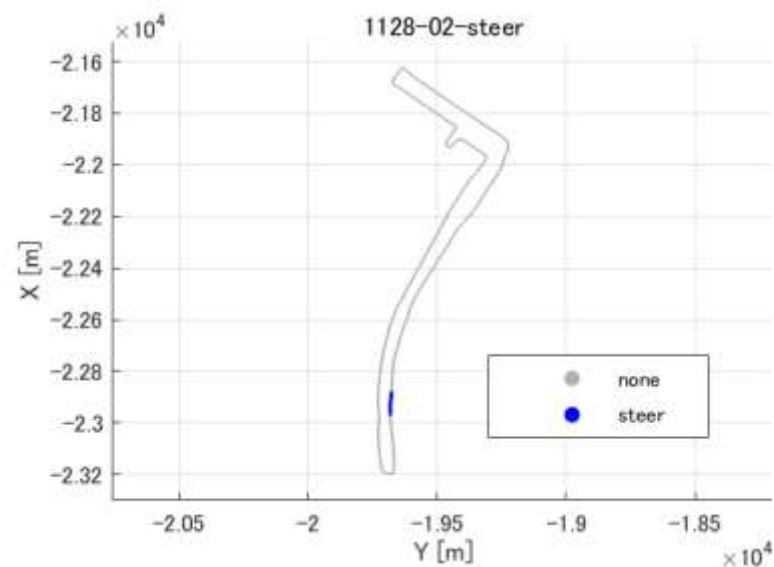
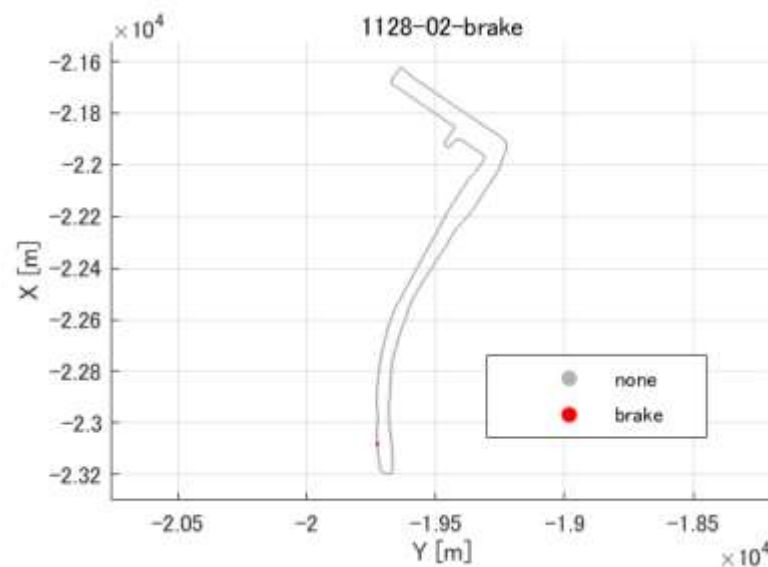
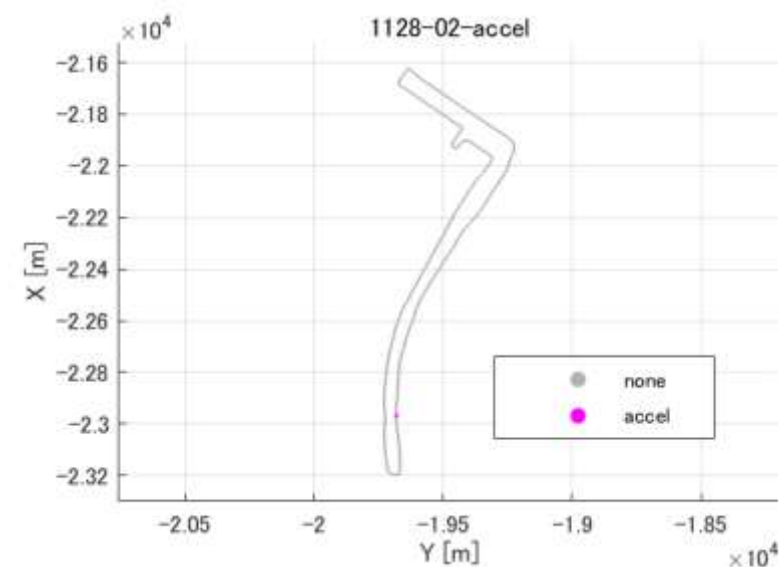
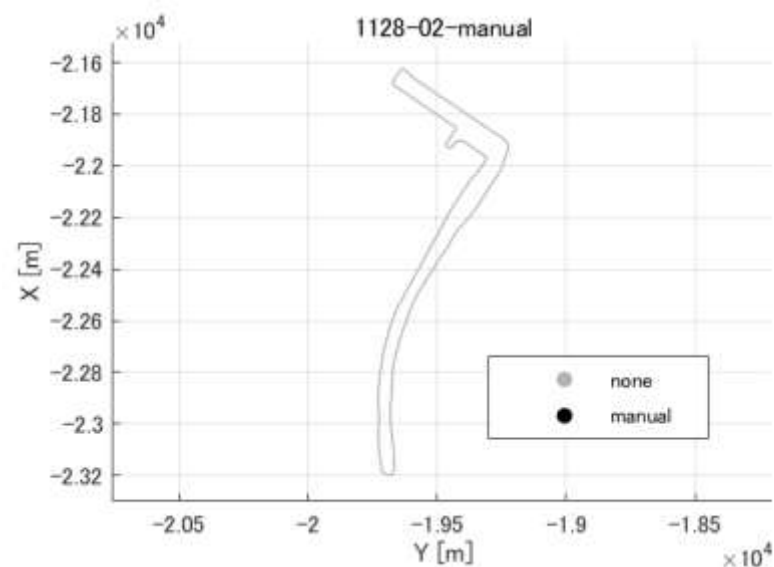
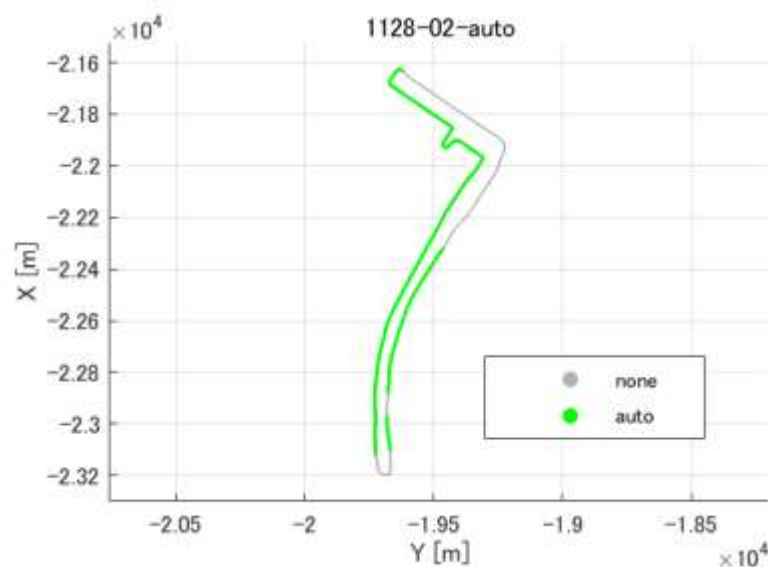


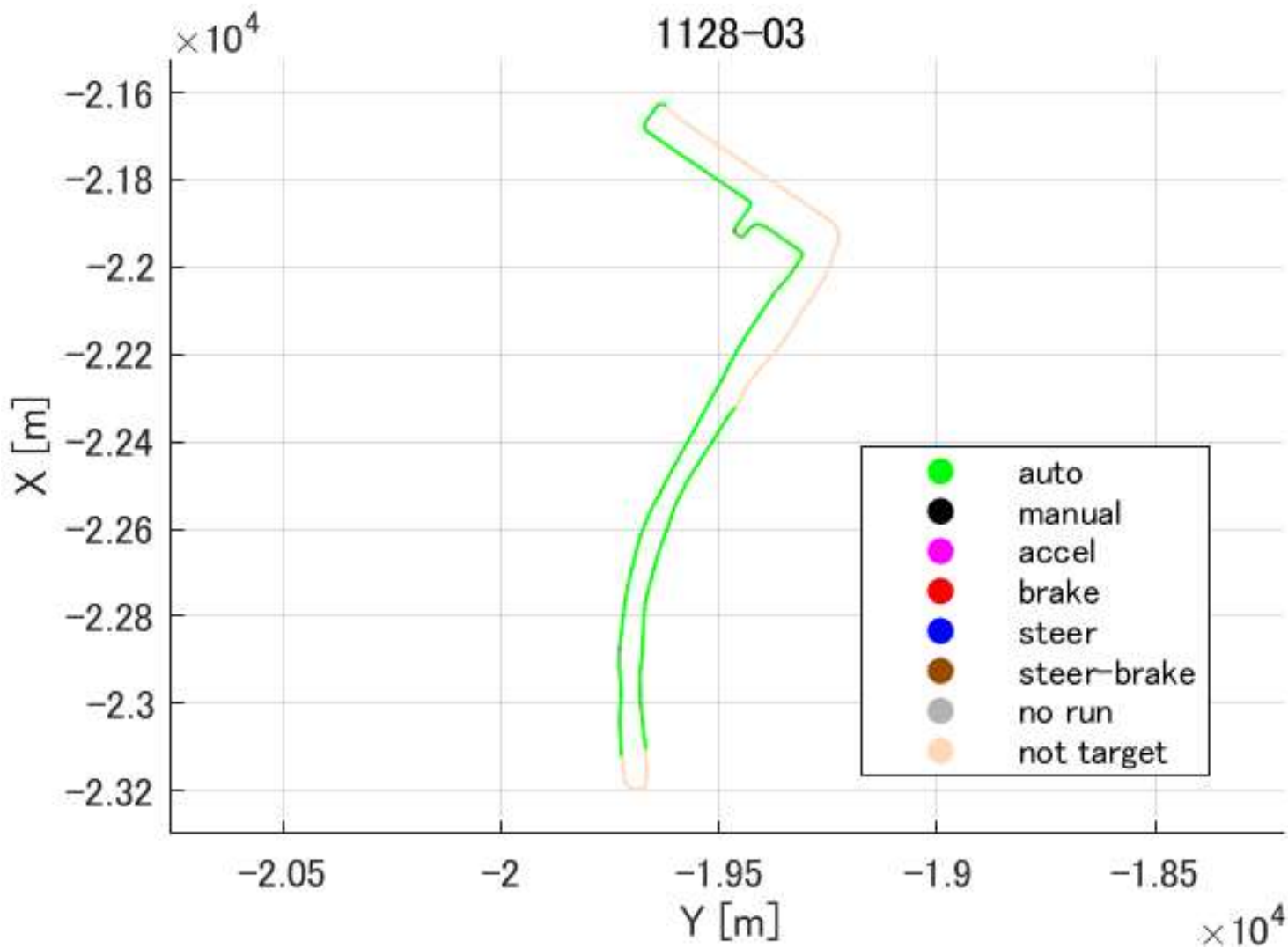
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,648.5	96.64
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	4.2	0.15
ブレーキOR	3.4	0.12
ステアリングOR	84.8	3.09
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/28 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



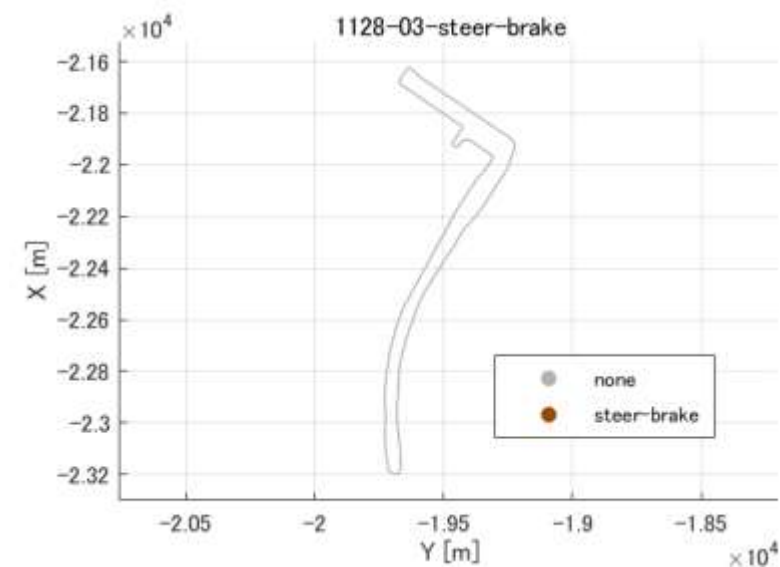
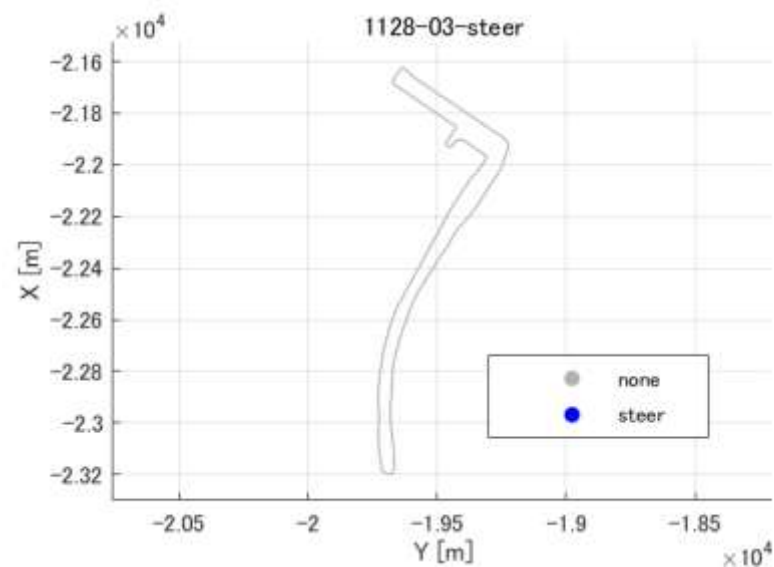
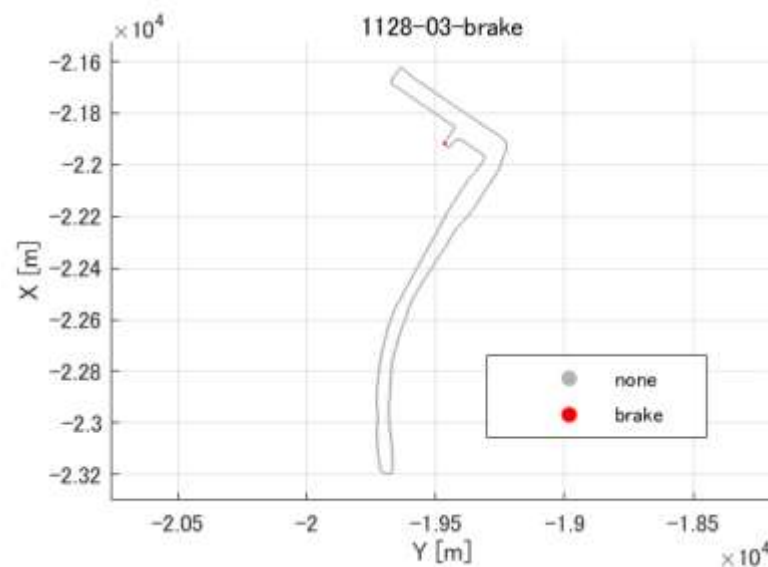
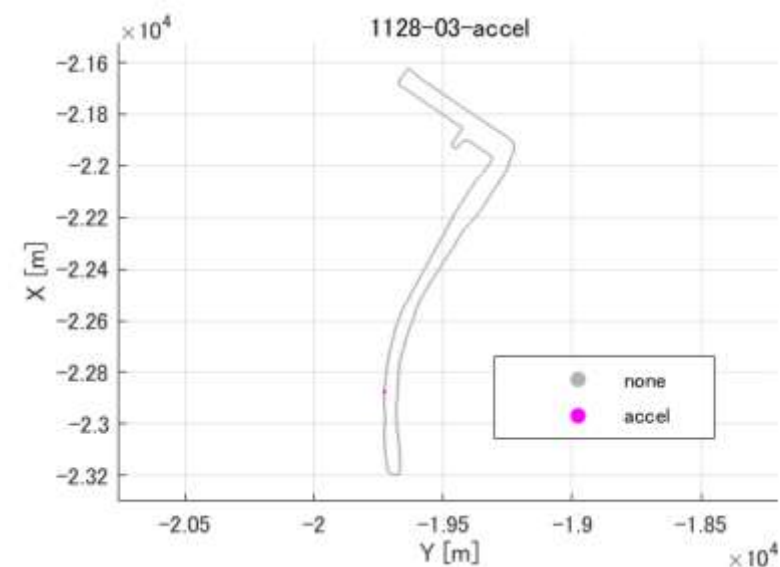
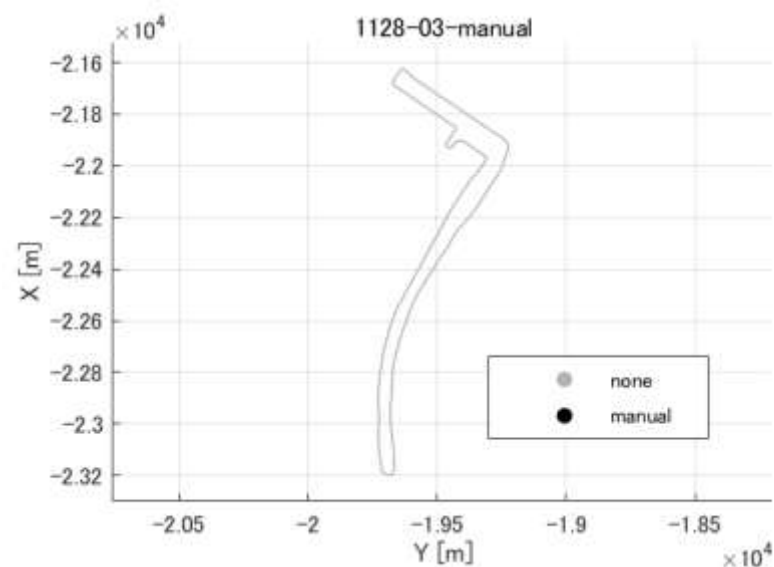
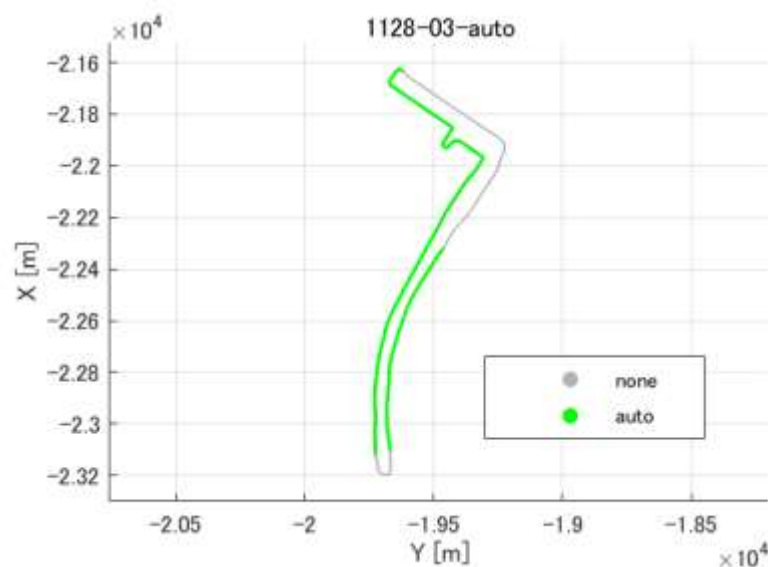


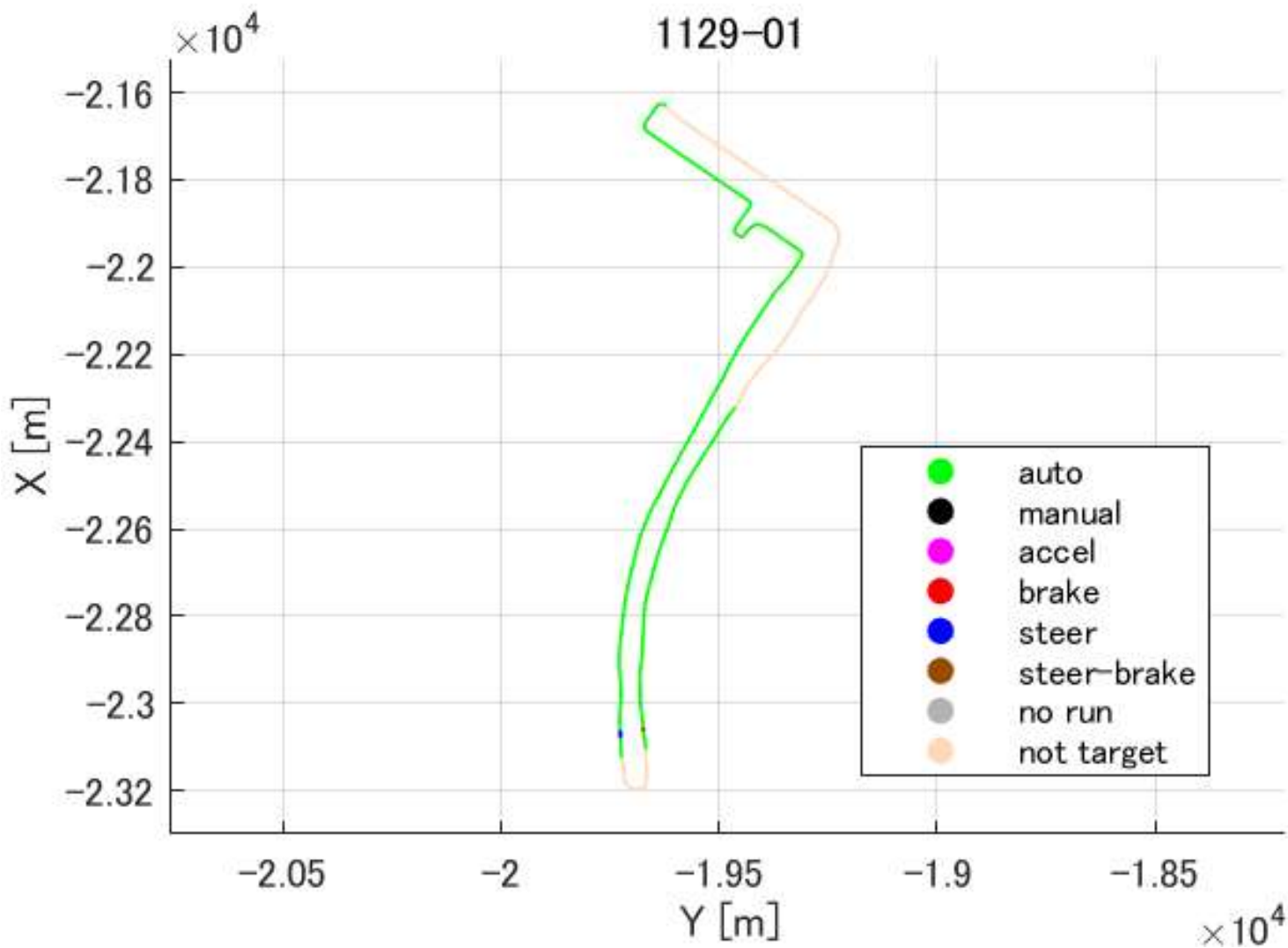
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.7	-
自動走行距離	2,738.5	99.958
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	1.1	0.040
ブレーキOR	0.1	0.002
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,169.4	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/28 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



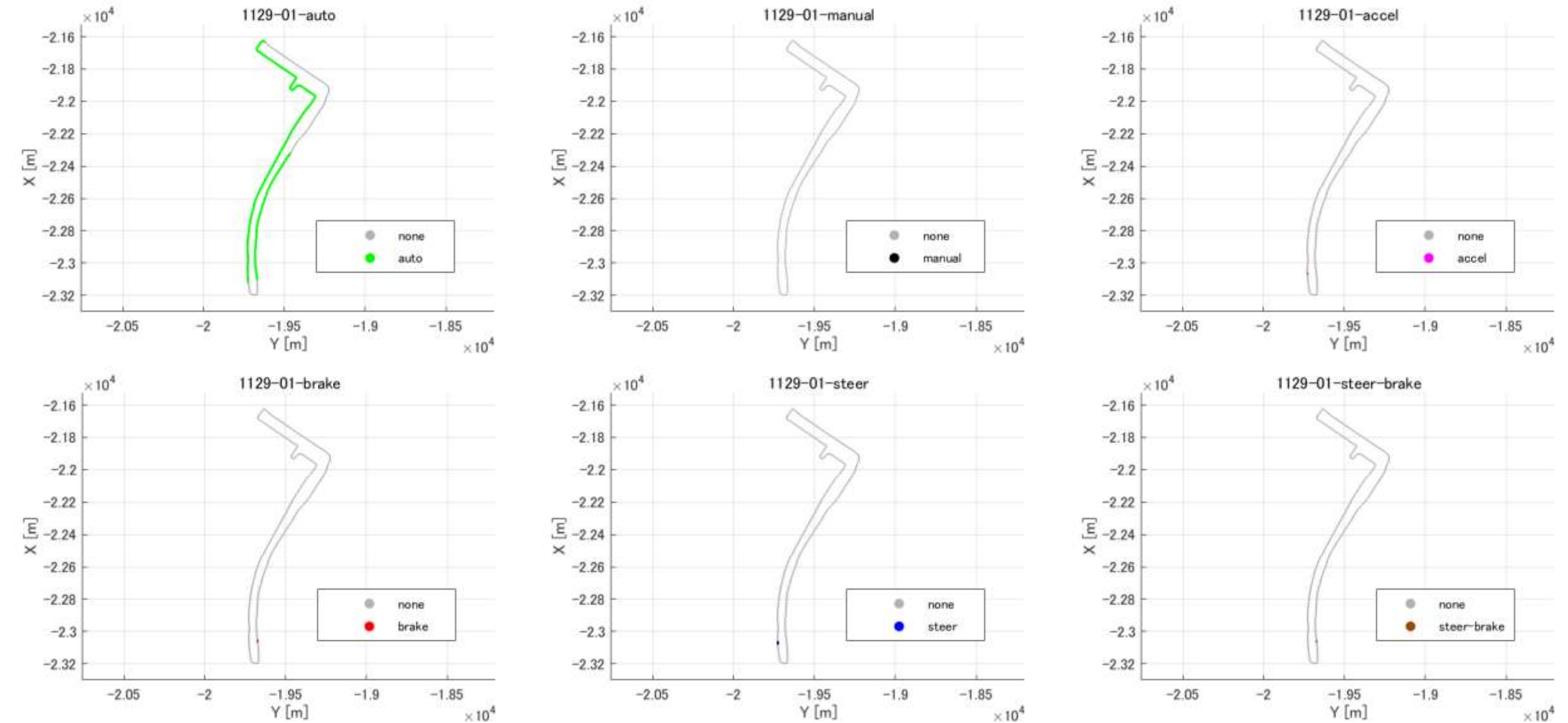


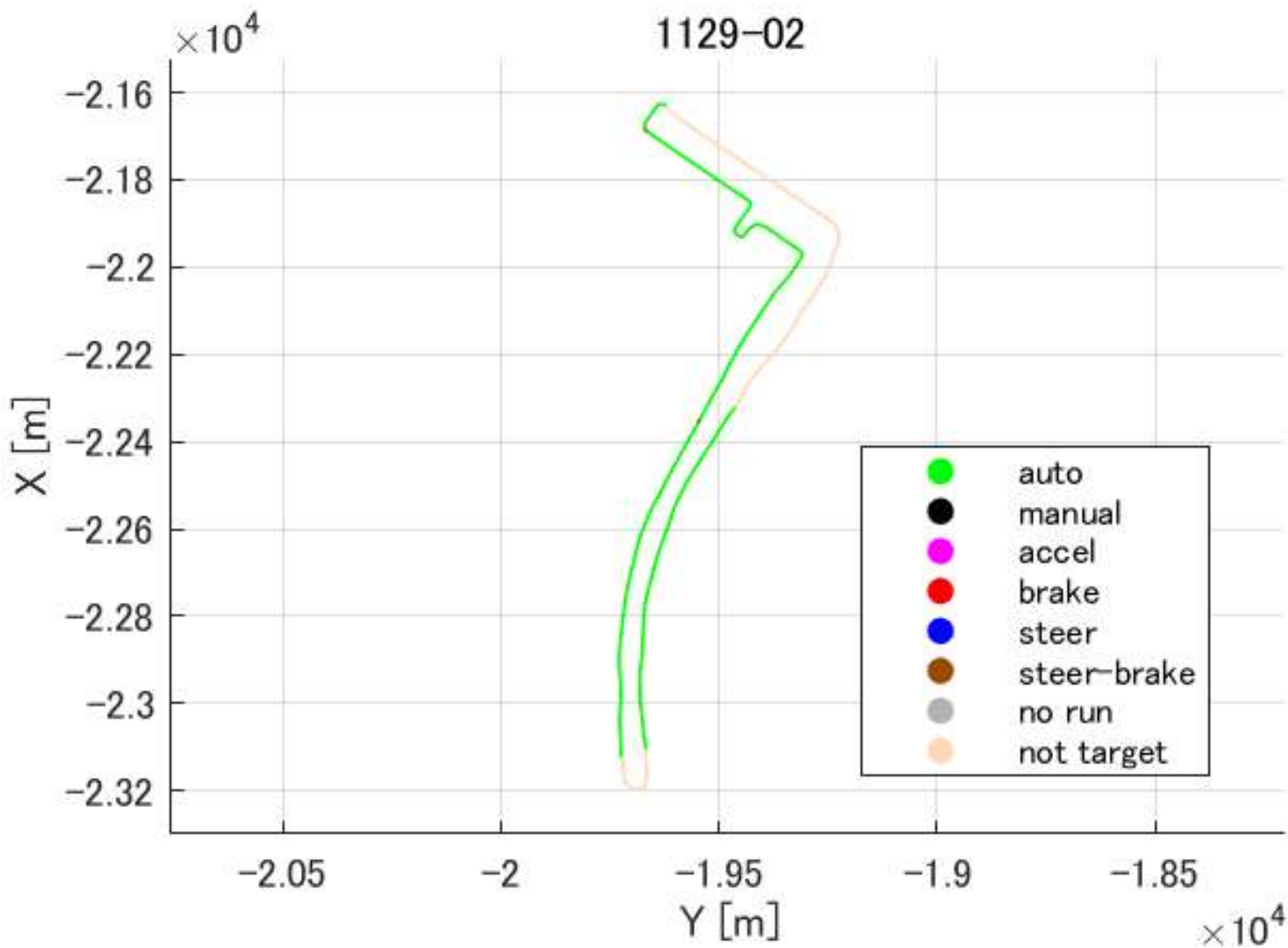
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,725.3	99.405
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.1	0.002
ブレーキOR	3.3	0.122
ステアリングOR	12.0	0.438
ステアリングブレーキOR	0.9	0.03
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/29 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



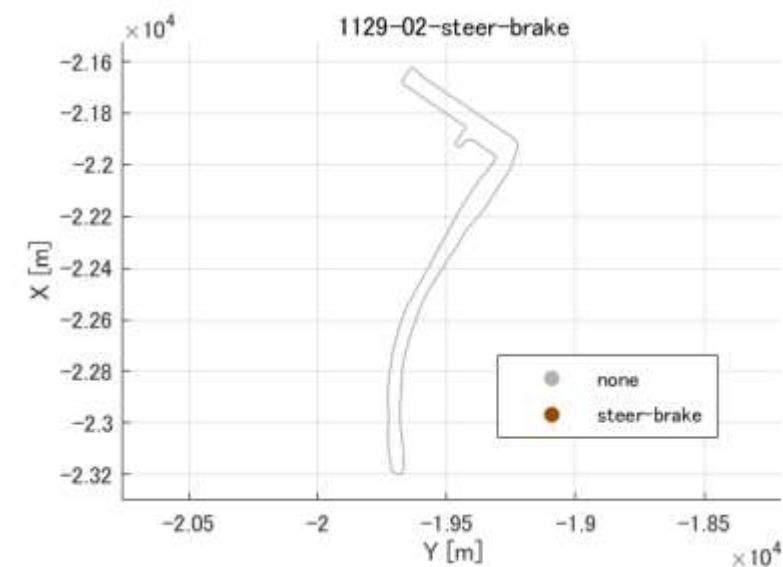
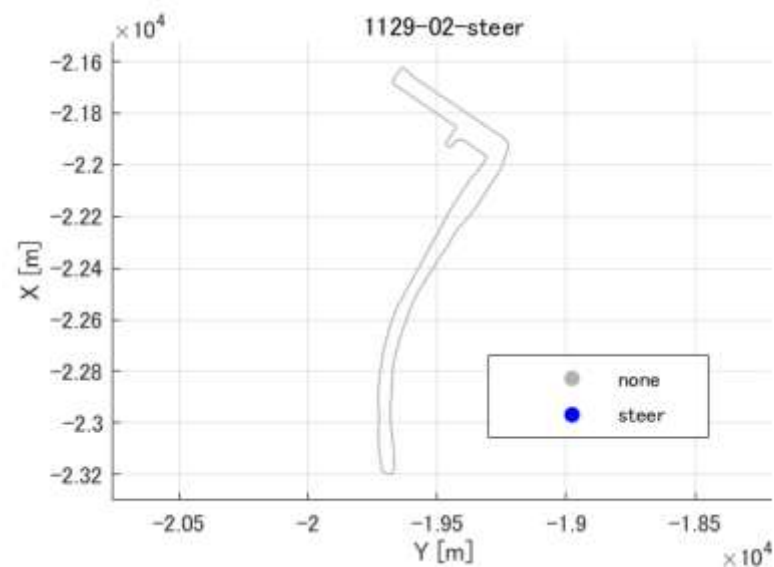
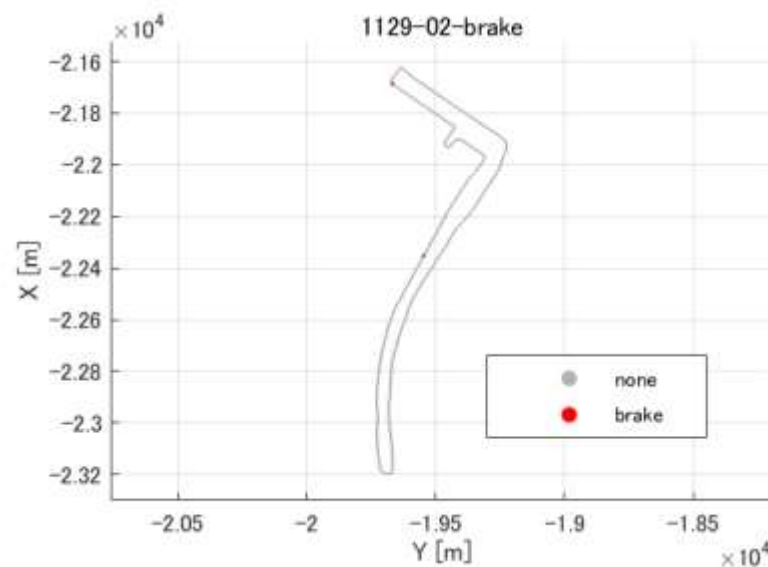
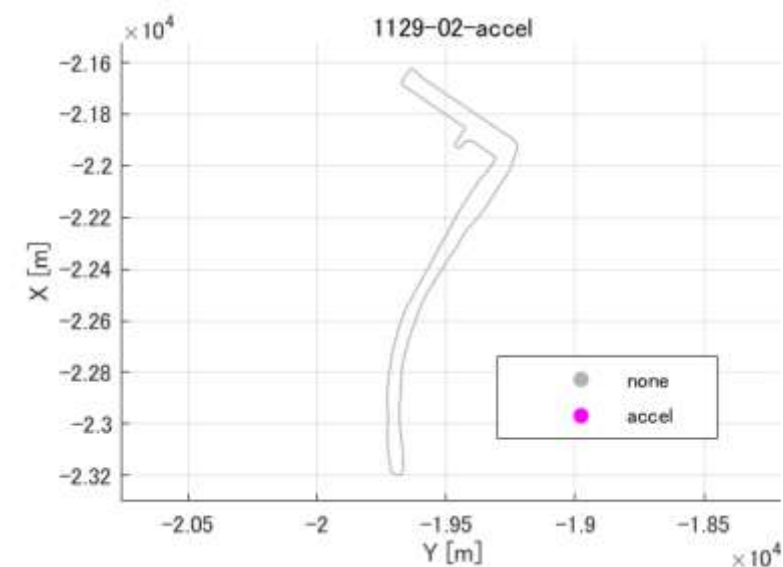
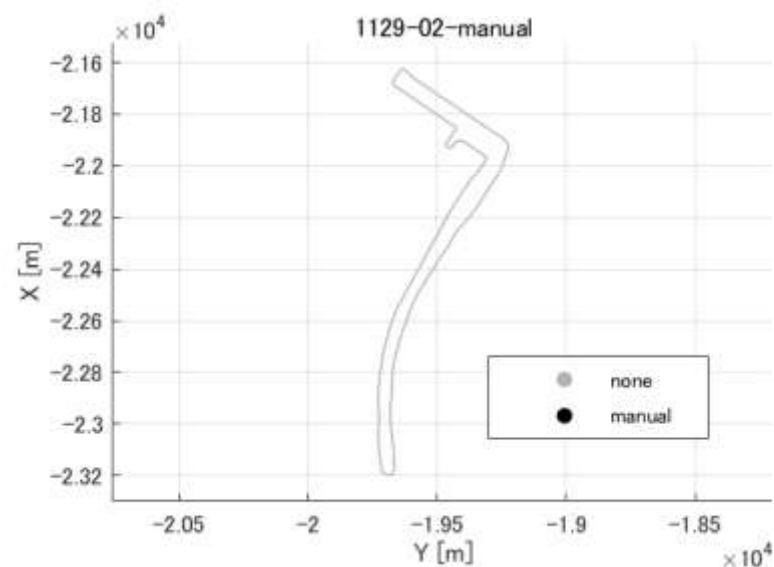
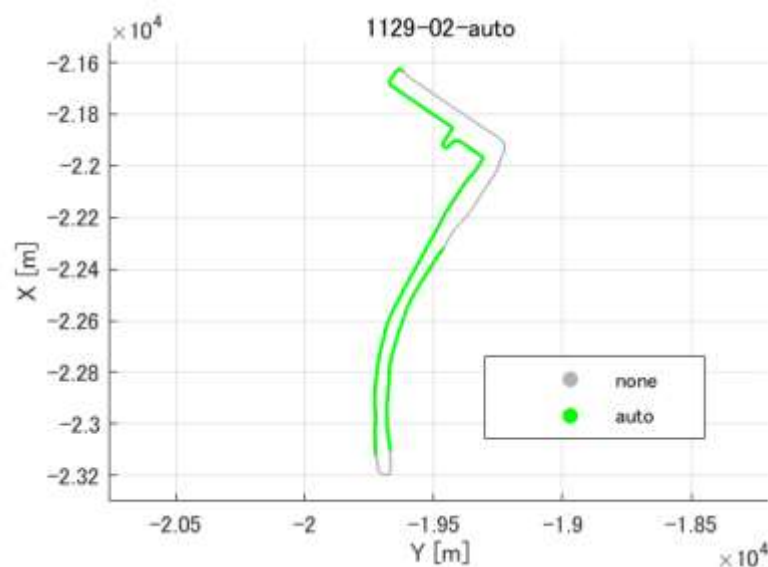


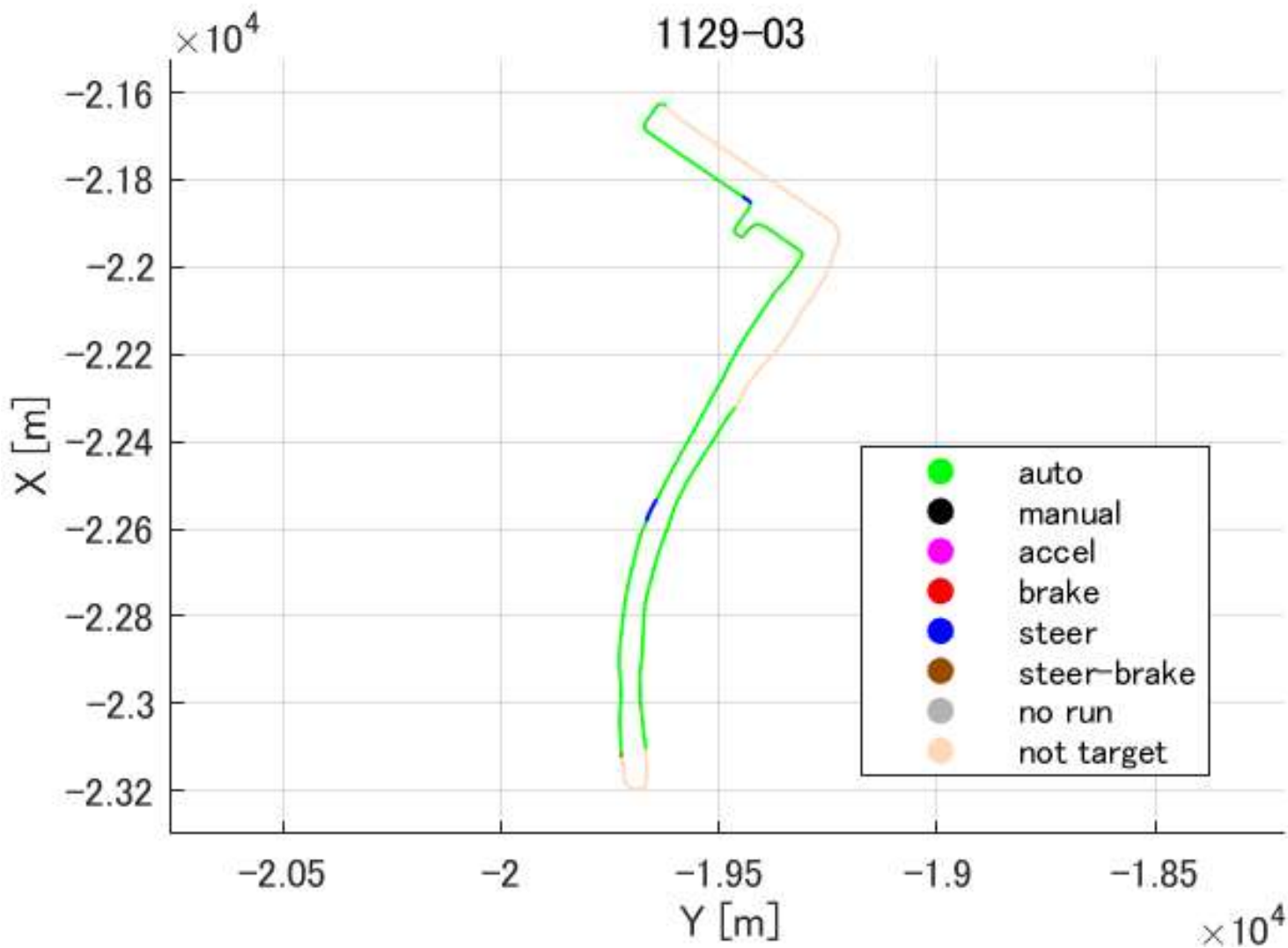
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,740.0	99.97
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.9	0.03
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/29 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



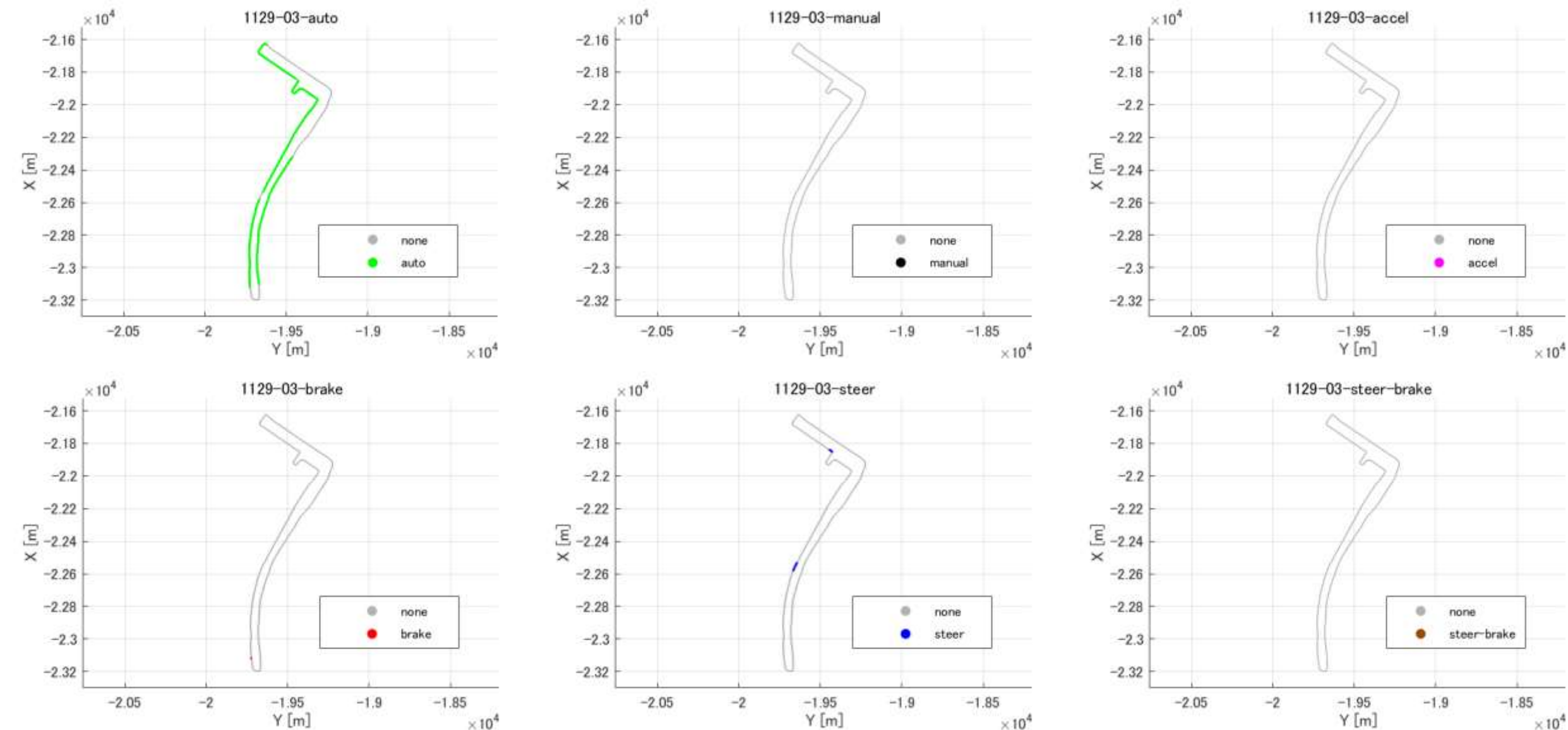


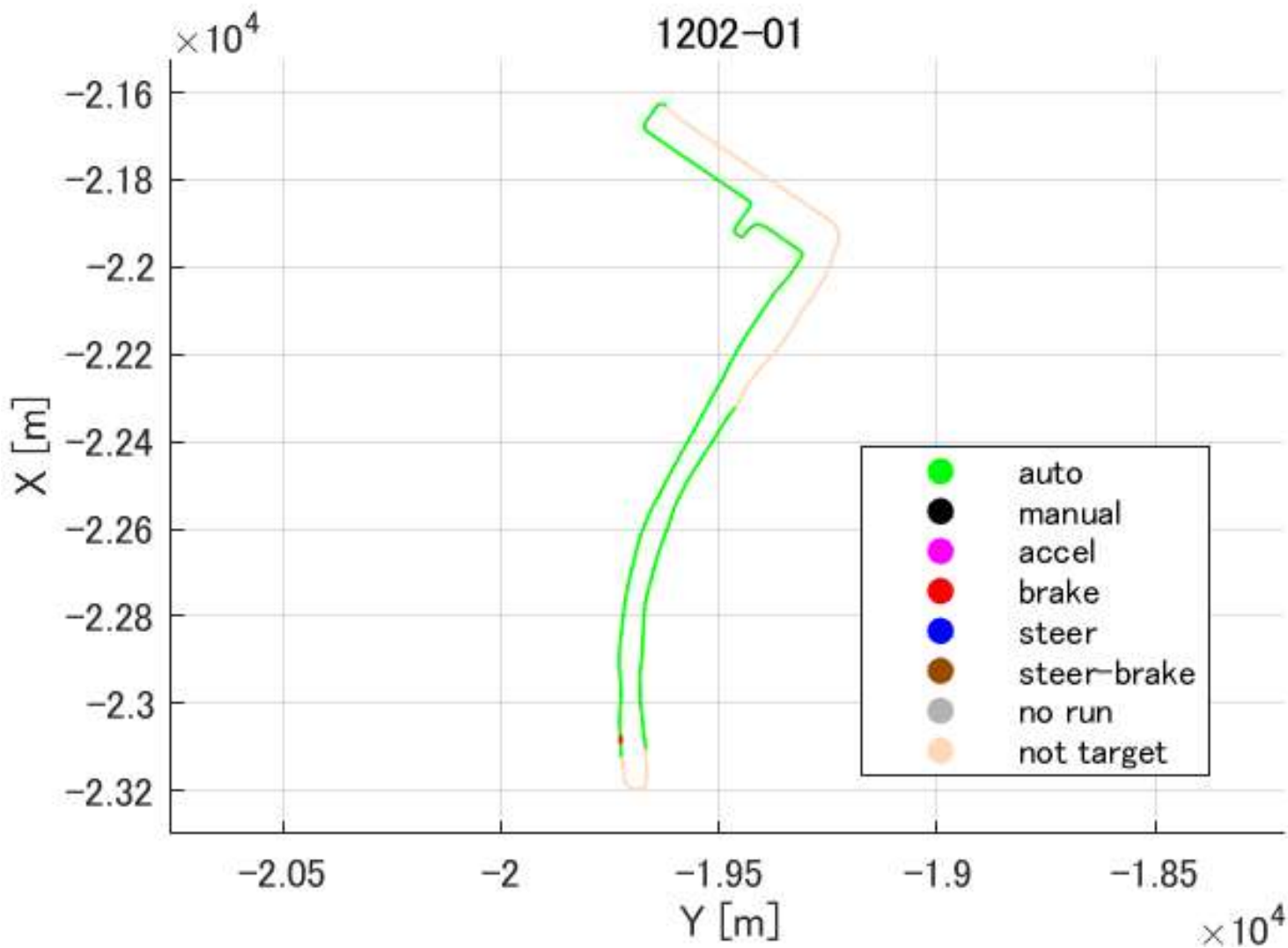
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.0	-
自動走行距離	2,671.0	97.45
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.1	0.00
ステアリングOR	69.9	2.55
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/11/29 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



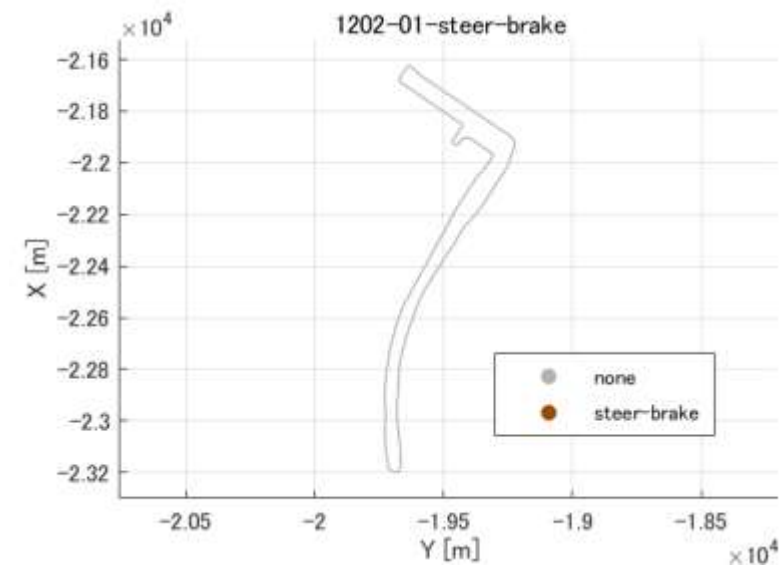
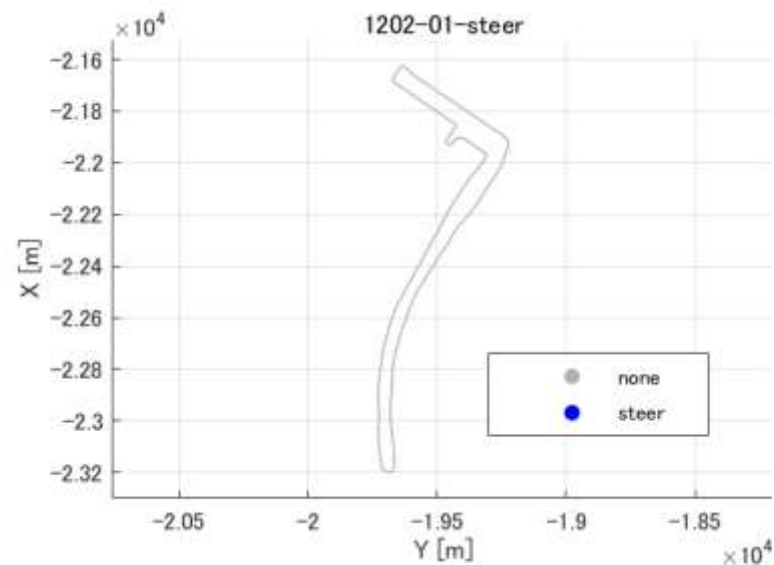
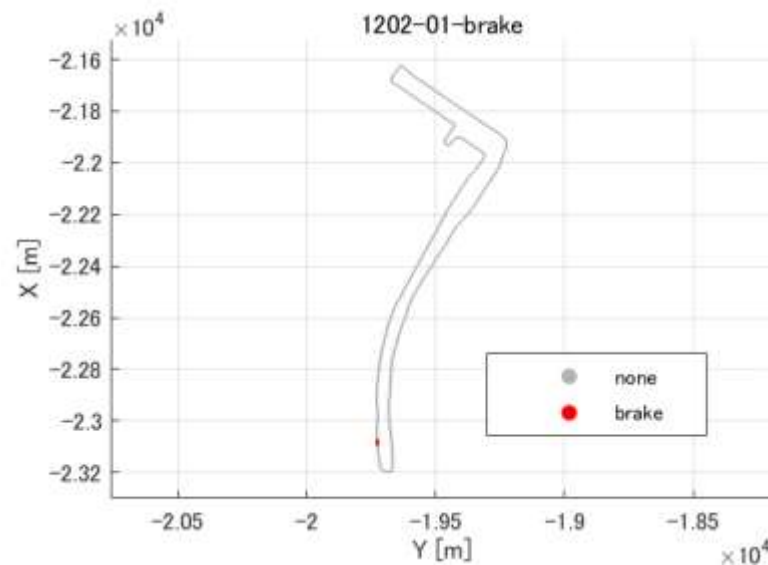
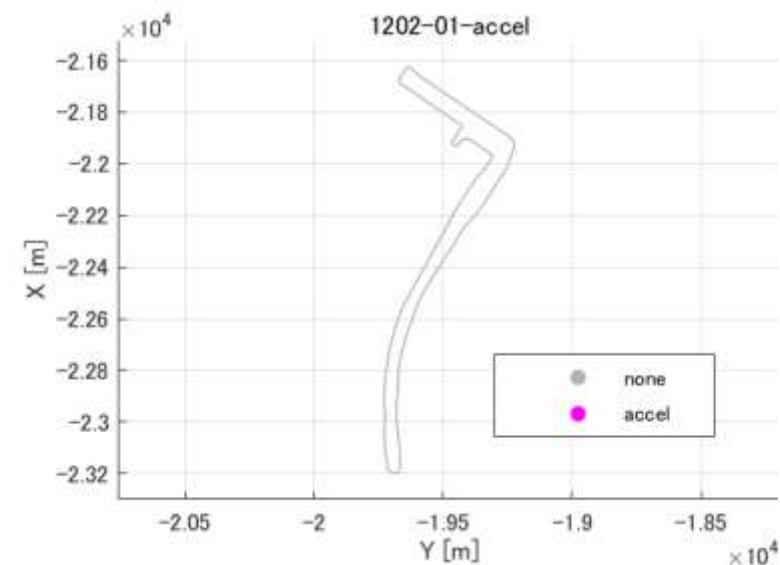
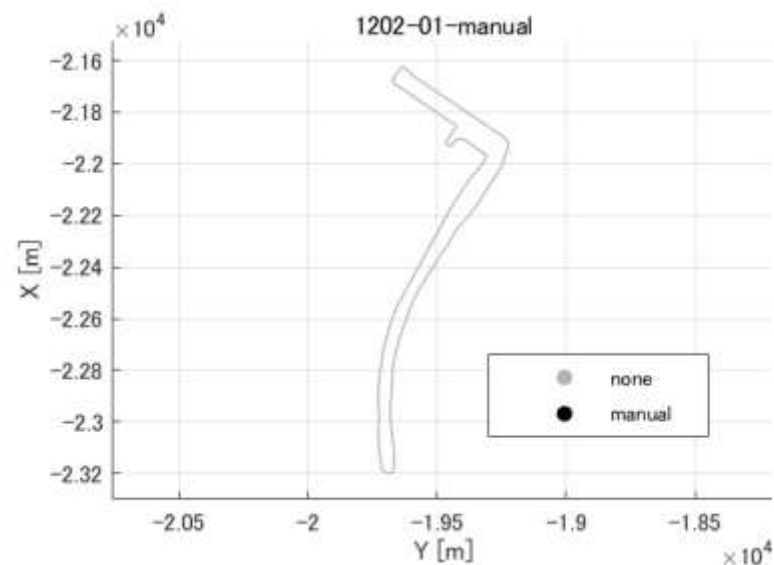
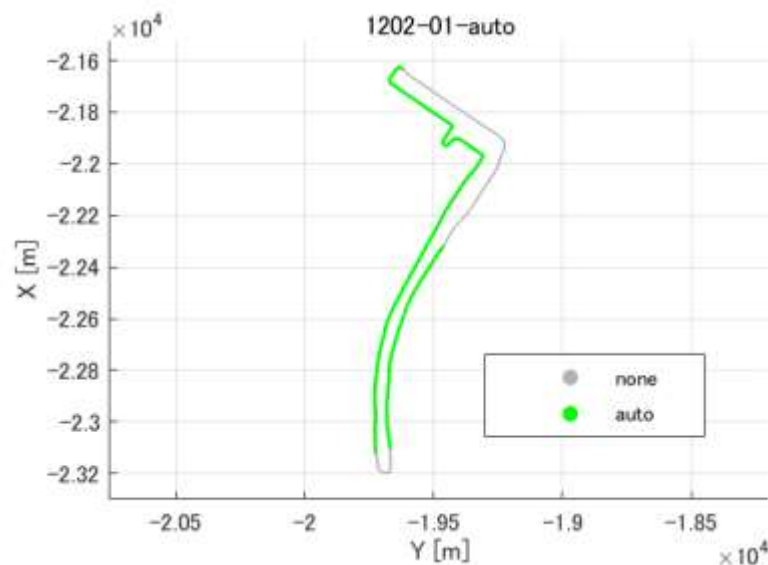


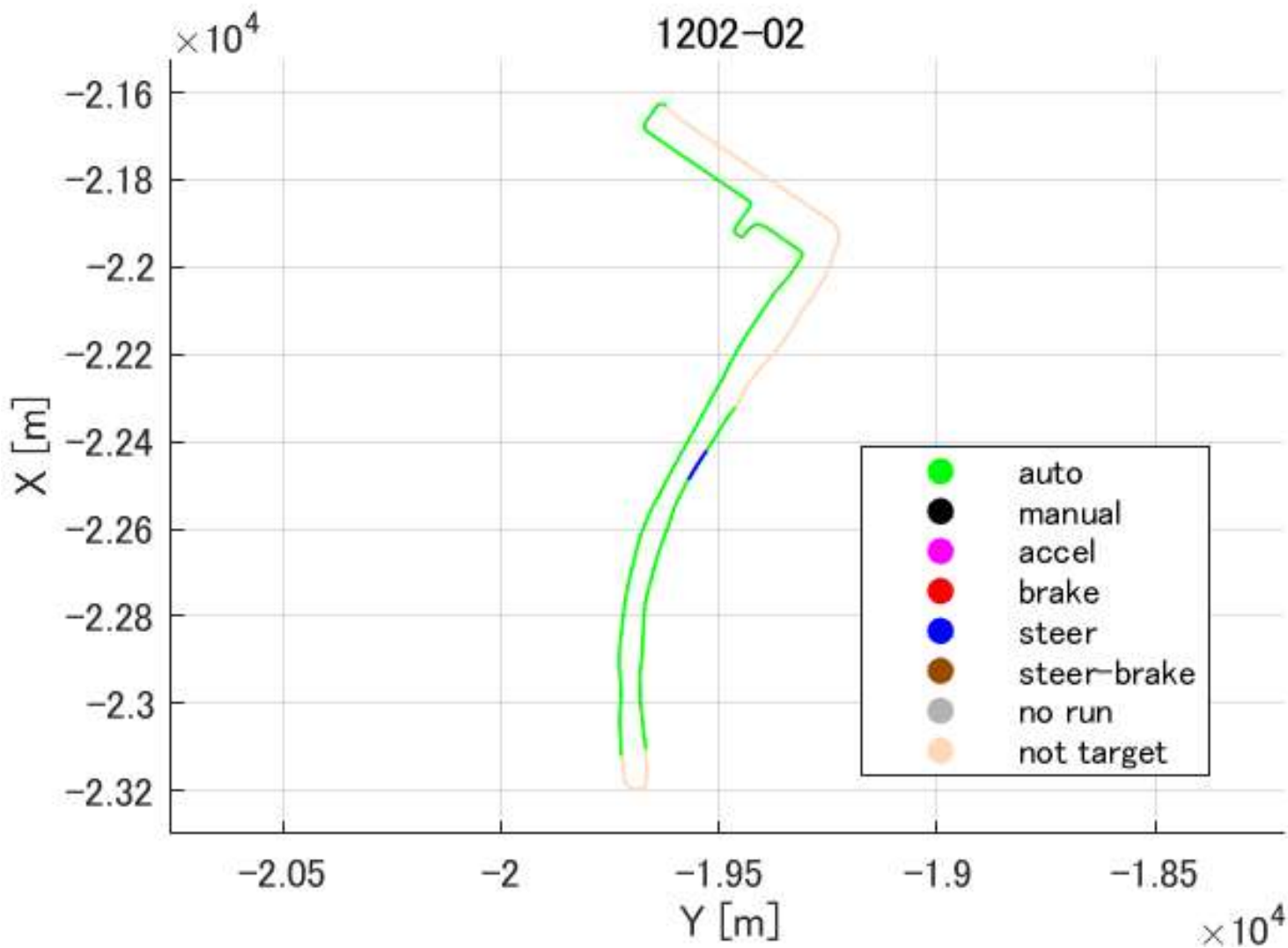
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.8	-
自動走行距離	2,728.2	99.54
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	12.6	0.46
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.3	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/02 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



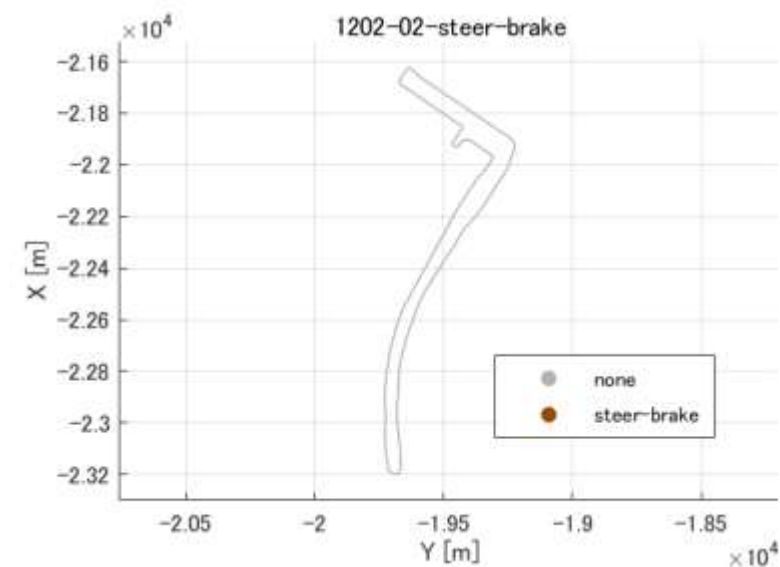
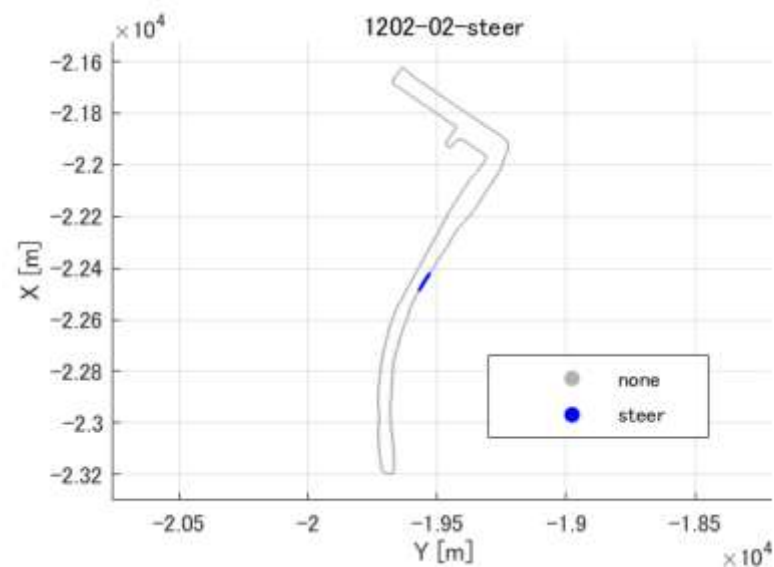
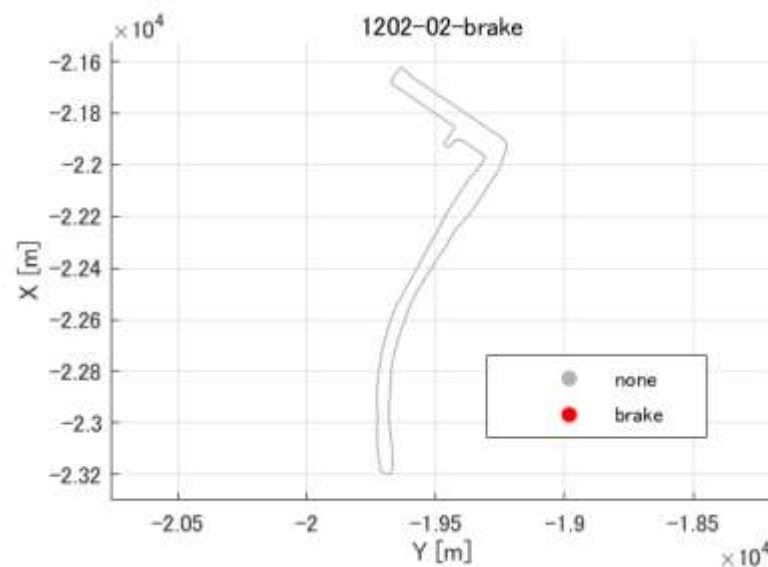
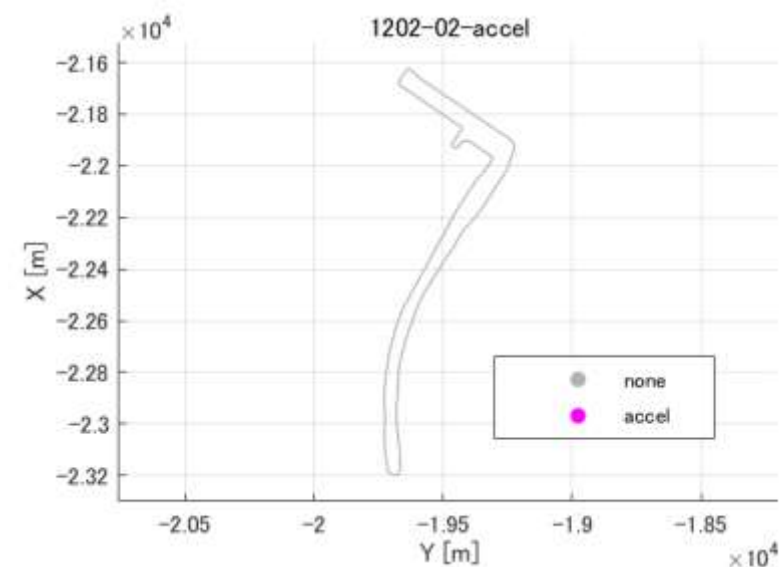
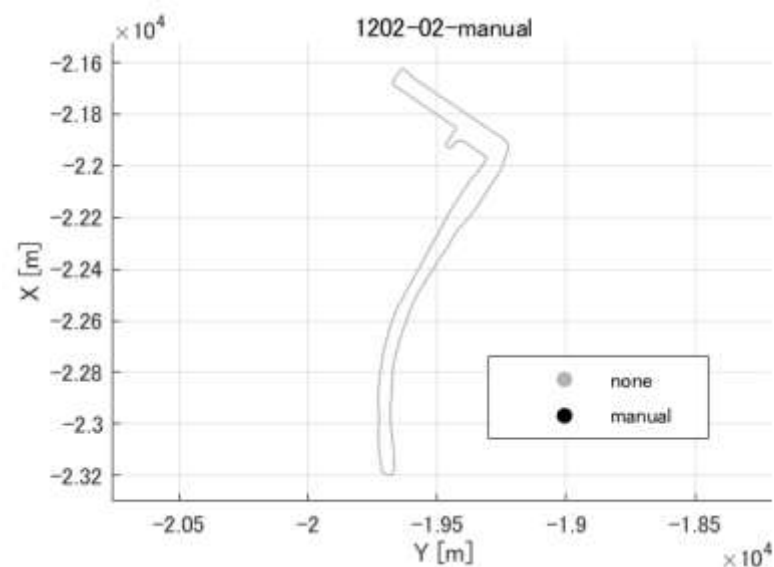
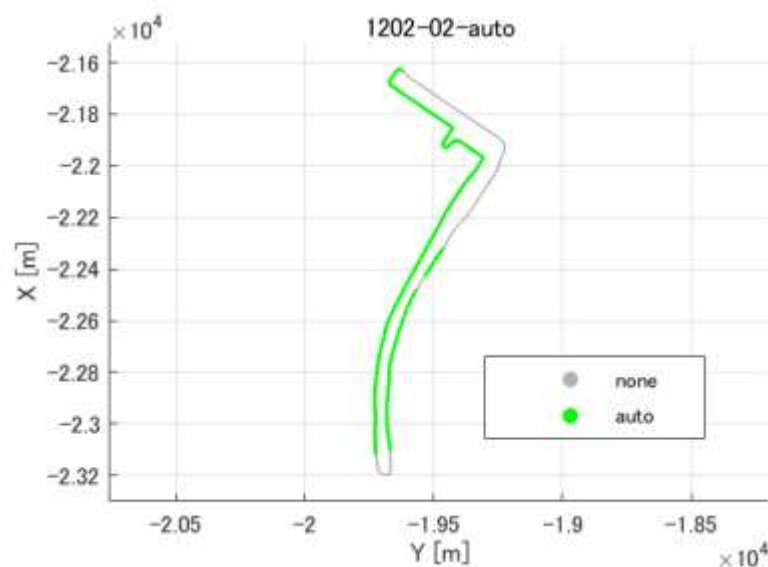


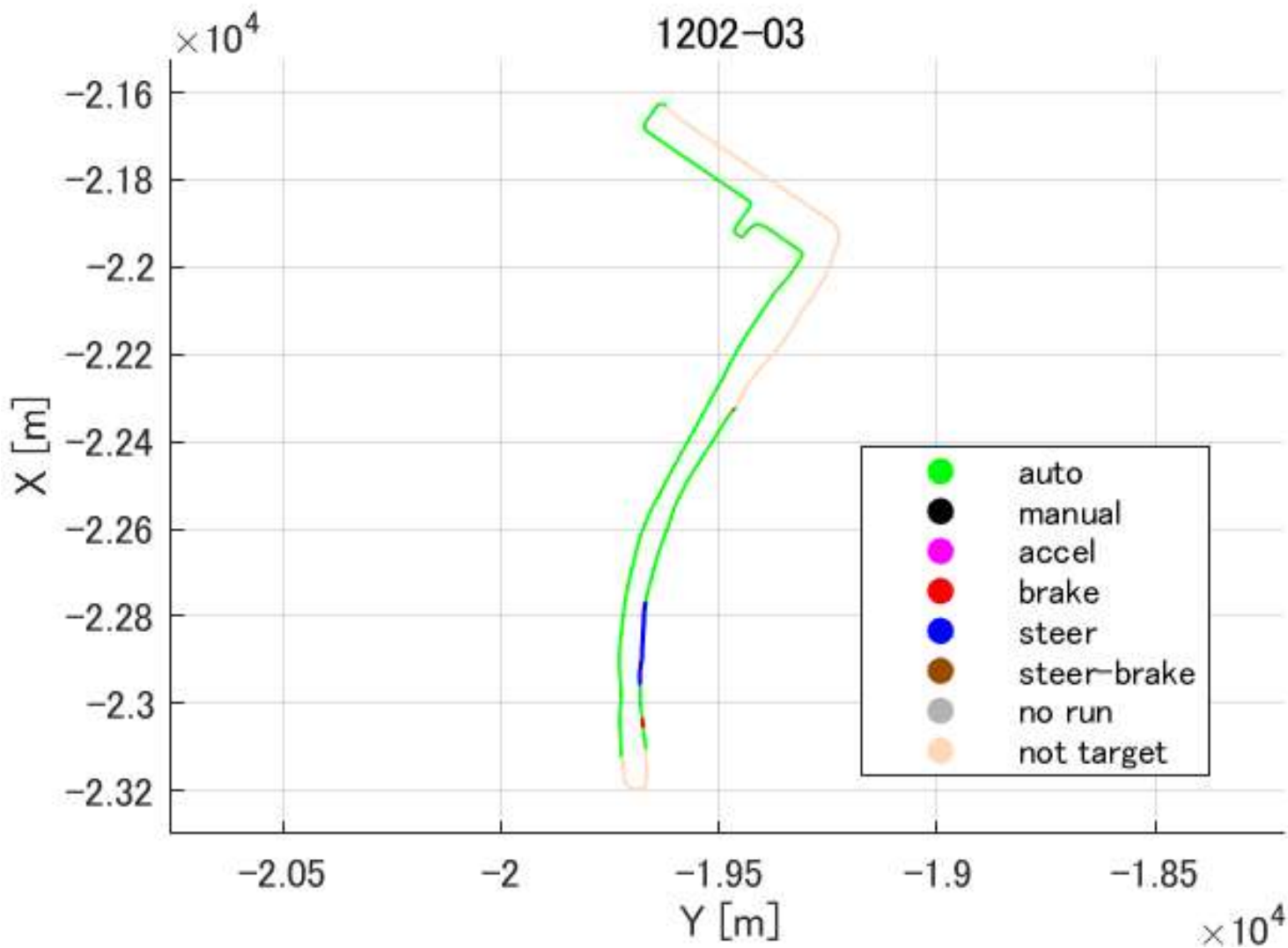
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,738.6	-
自動走行距離	2,666.8	97.38
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	71.8	2.62
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/02 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



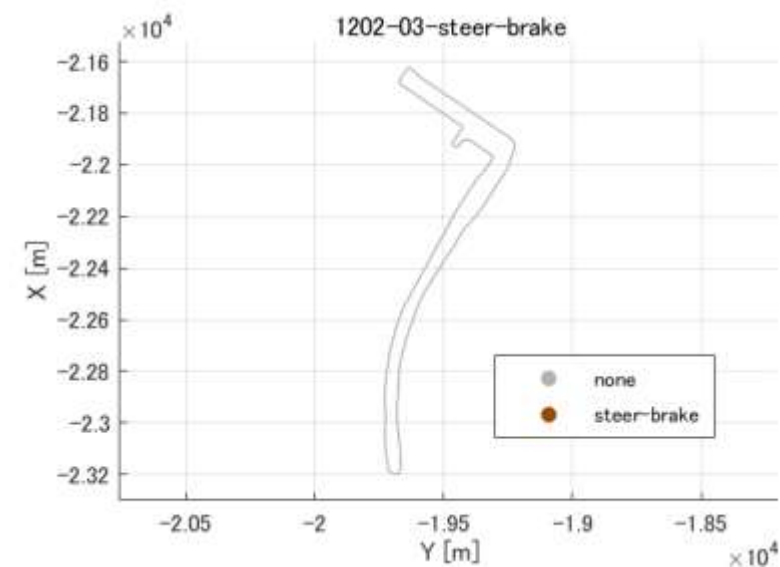
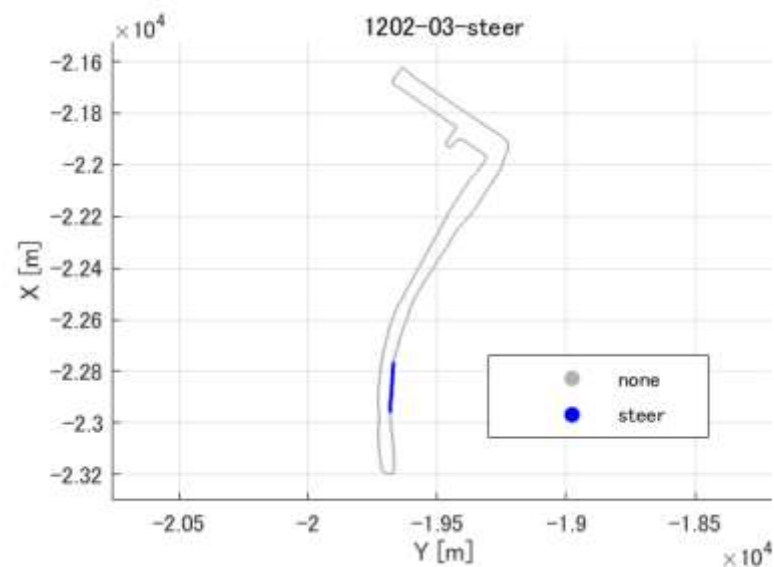
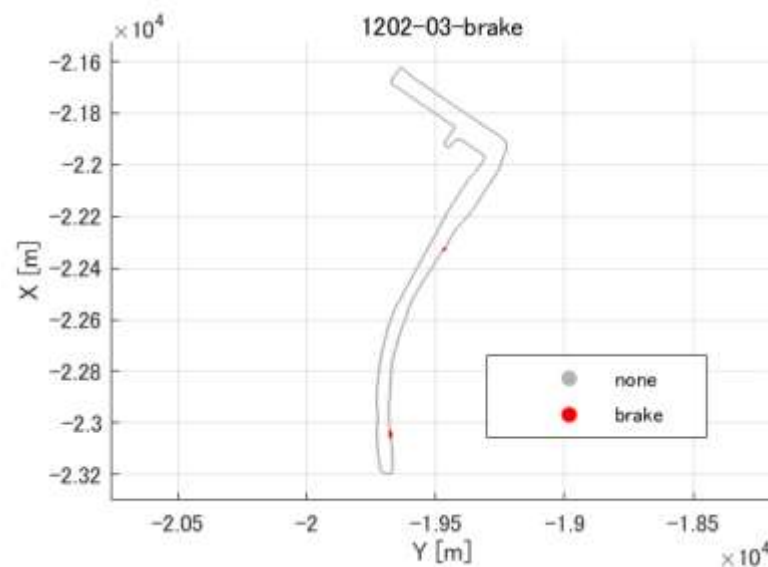
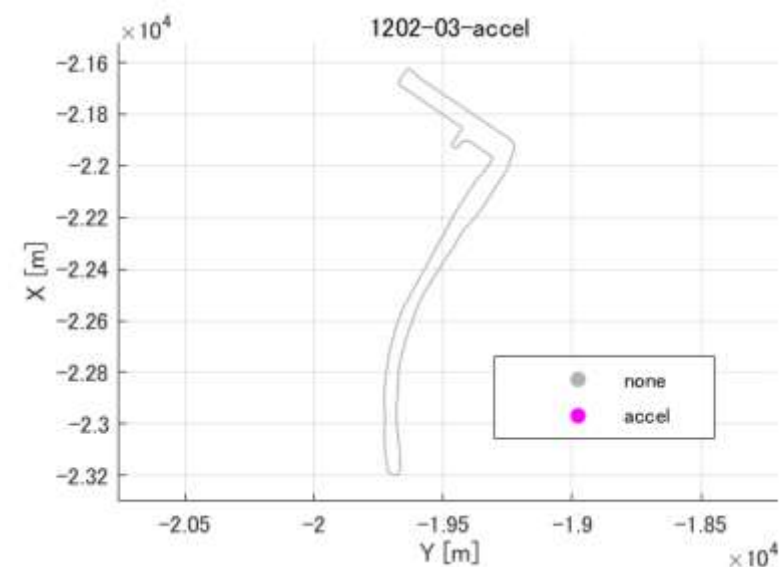
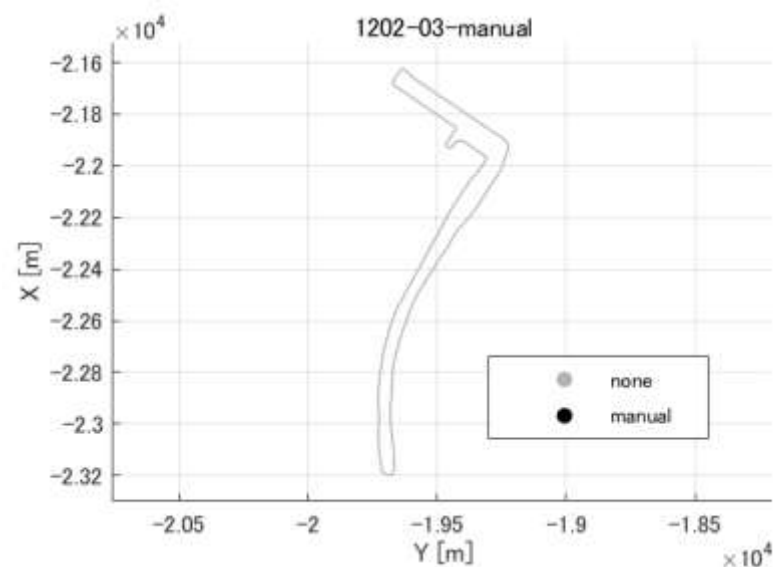
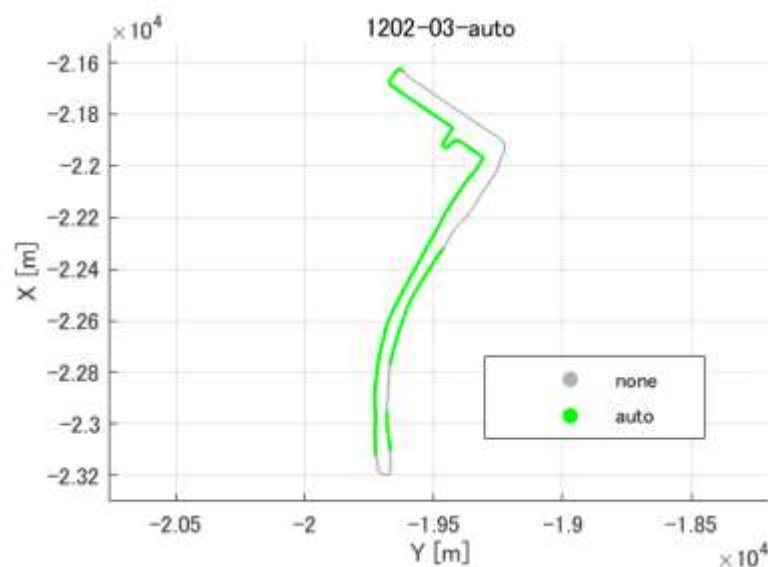


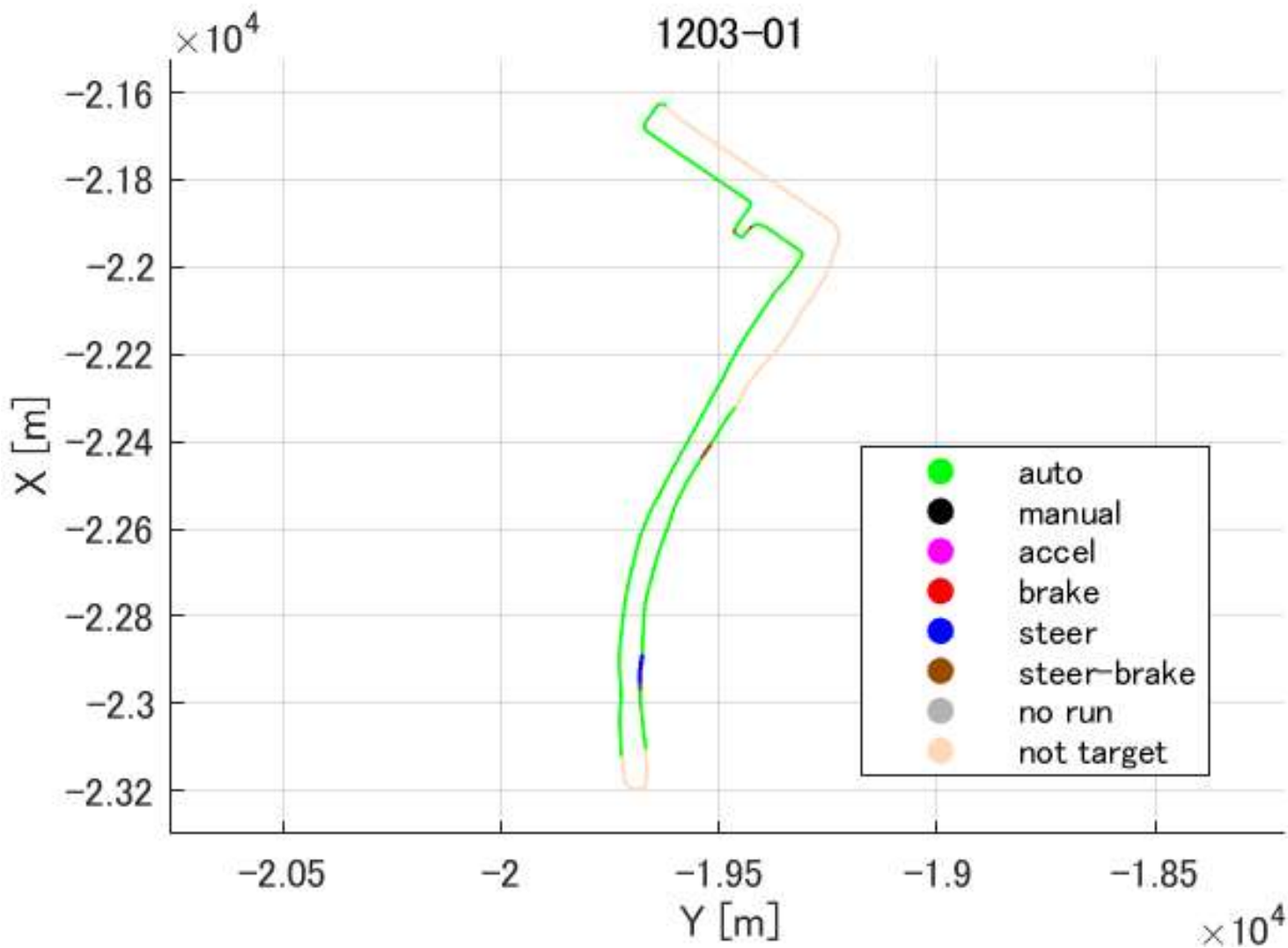
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,535.6	92.51
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	17.8	0.65
ステアリングOR	187.5	6.84
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/02 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



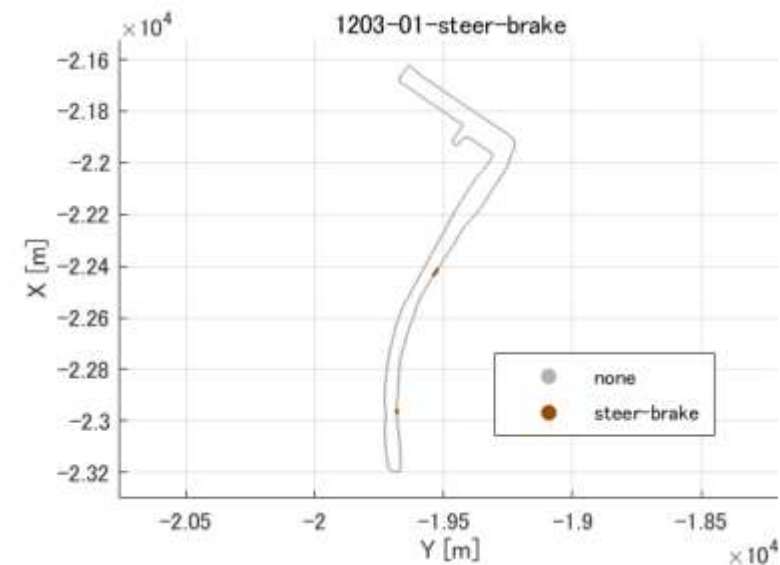
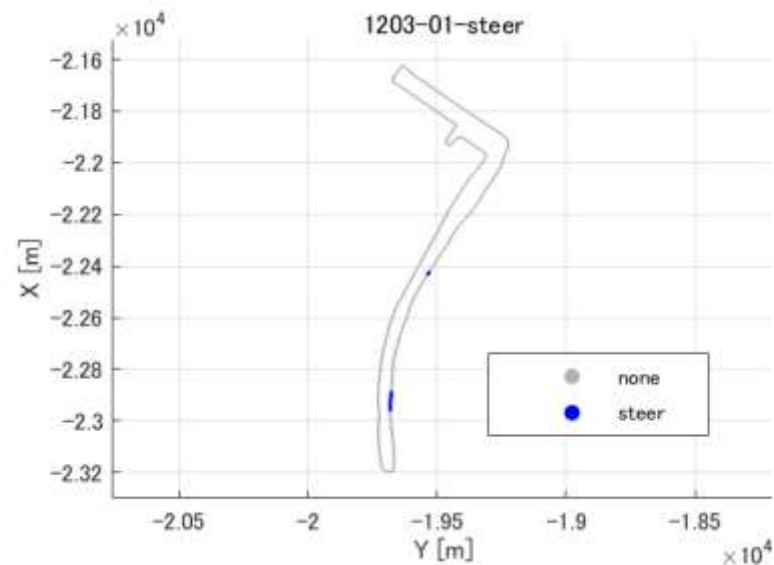
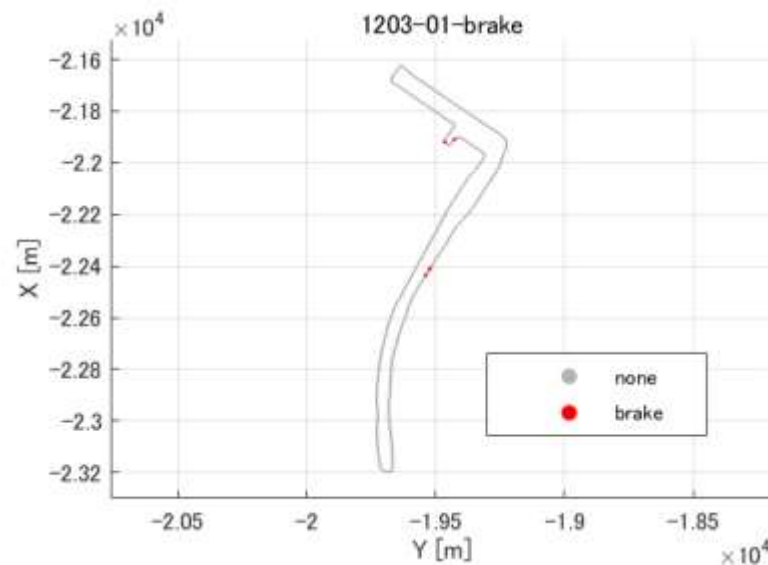
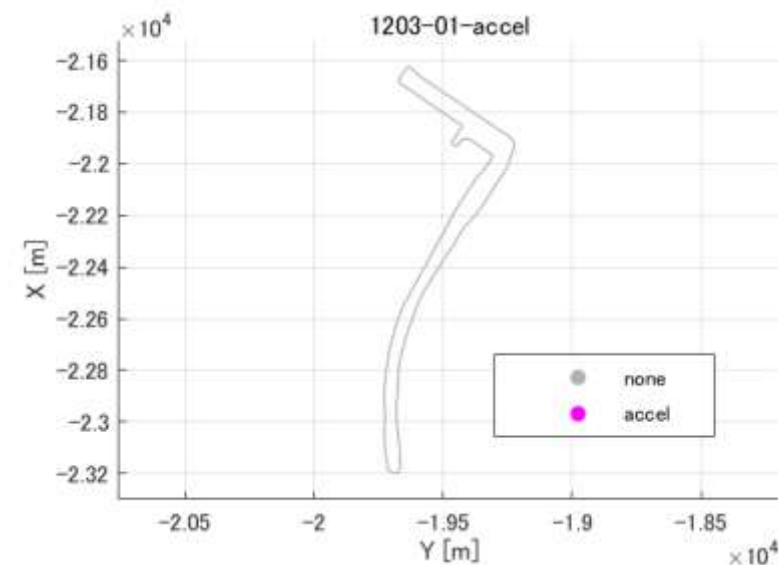
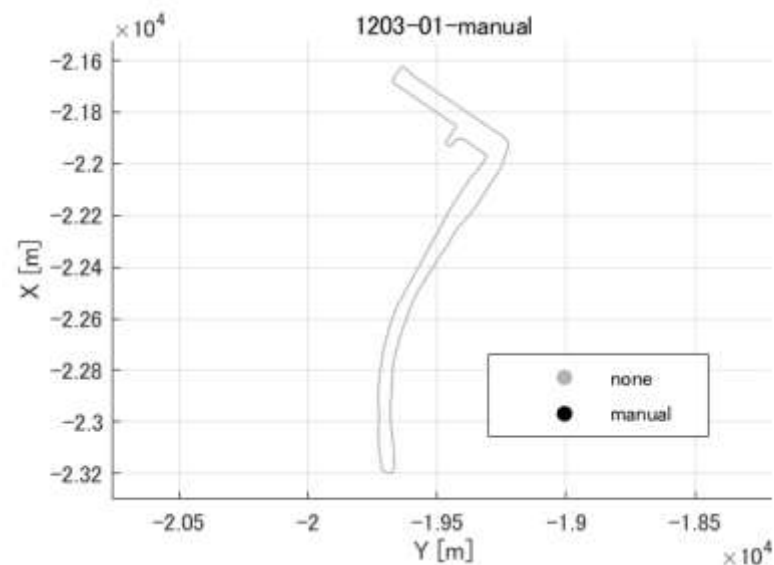
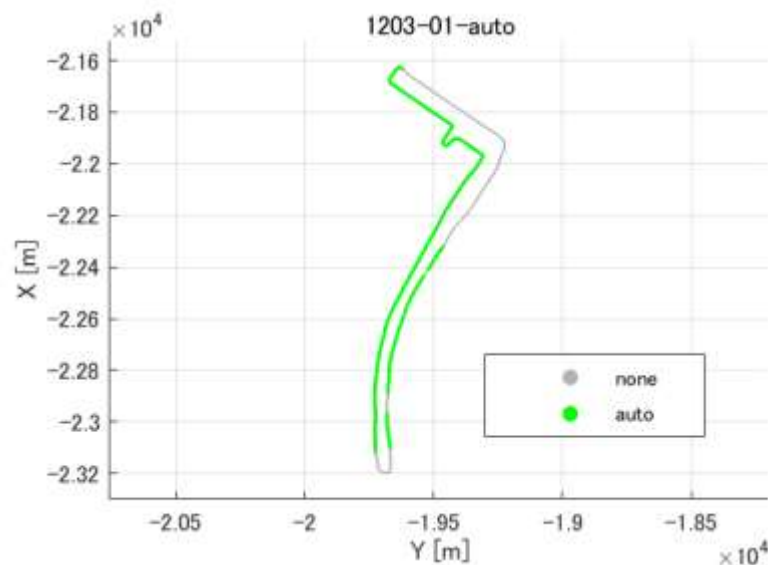


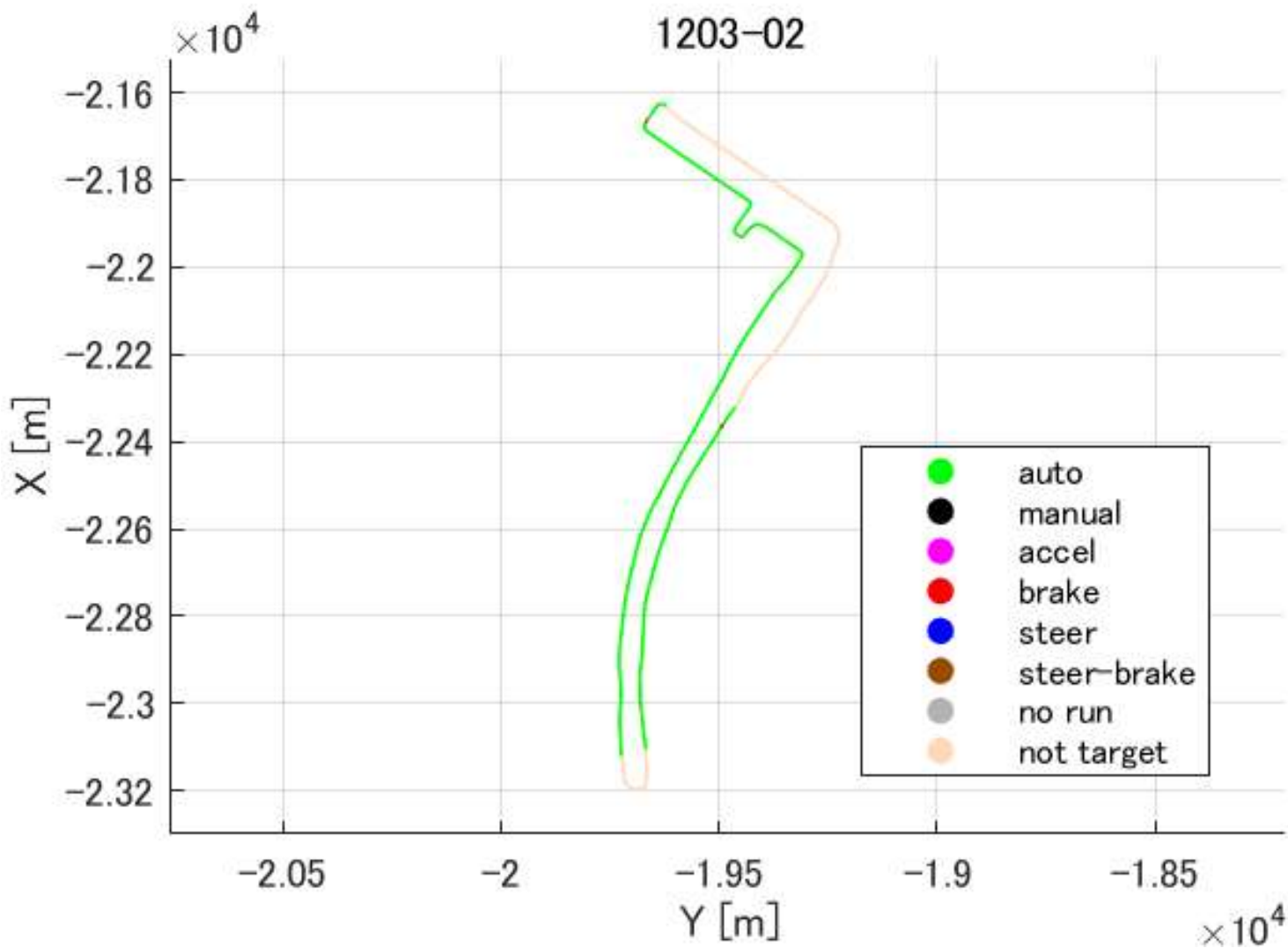
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.3	-
自動走行距離	2,629.8	95.97
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	7.7	0.28
ステアリングOR	75.9	2.77
ステアリングブレーキOR	26.9	0.98
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/03 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



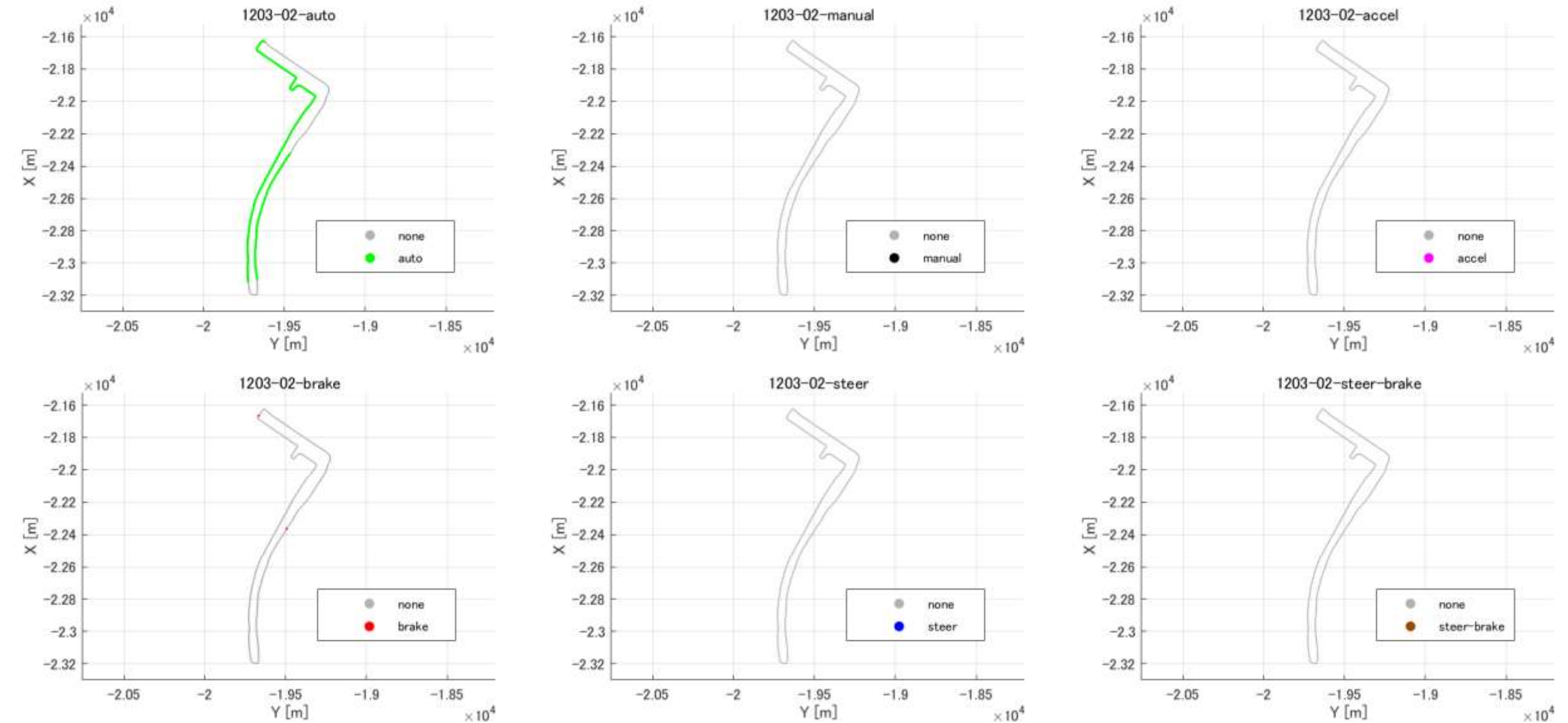


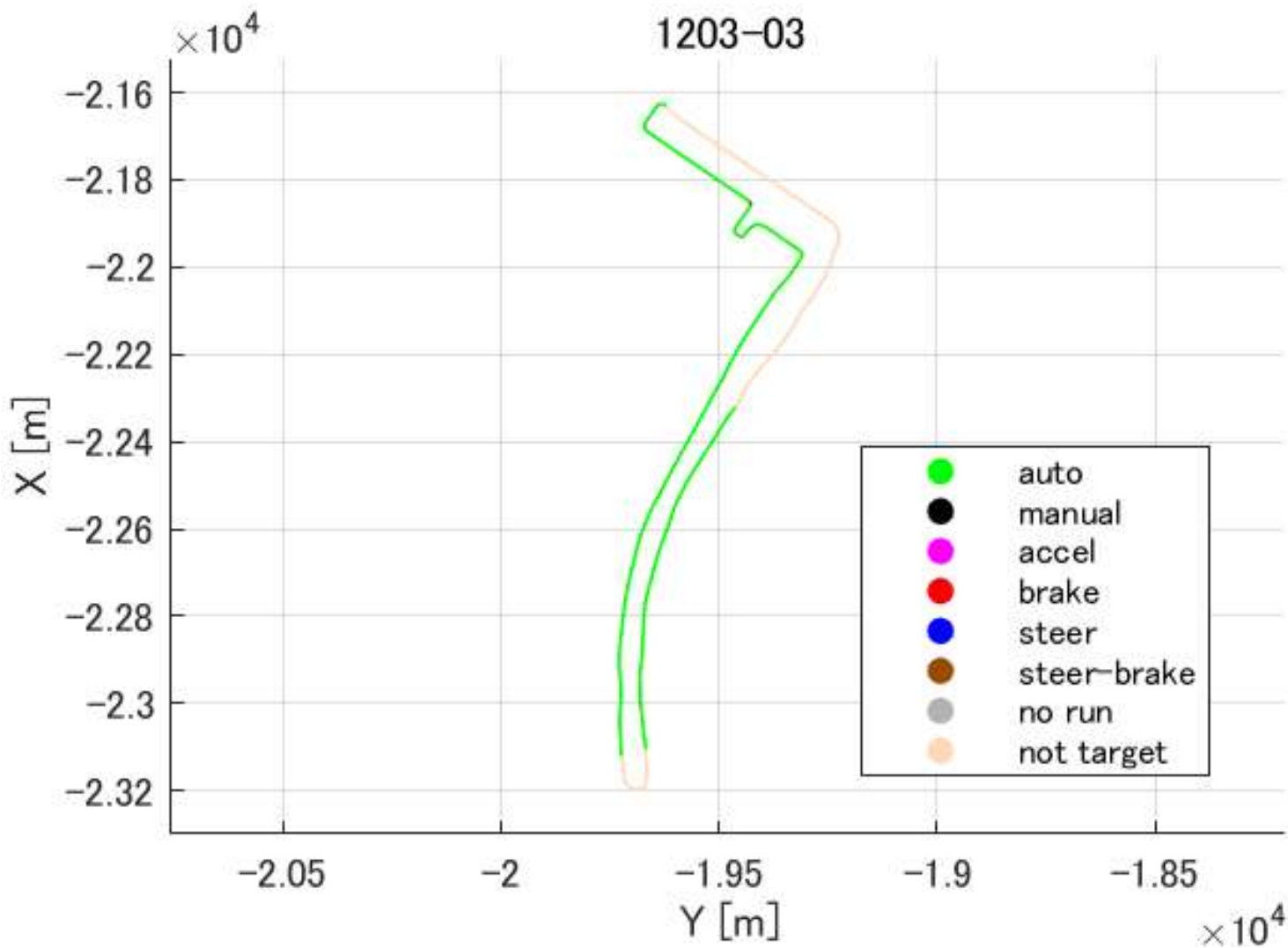
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.3	-
自動走行距離	2,738.5	99.97
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.8	0.03
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,169.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/03 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



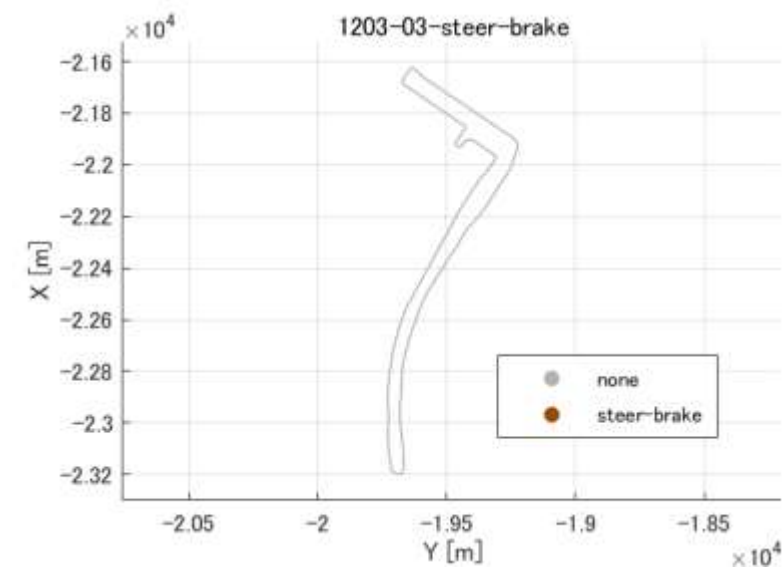
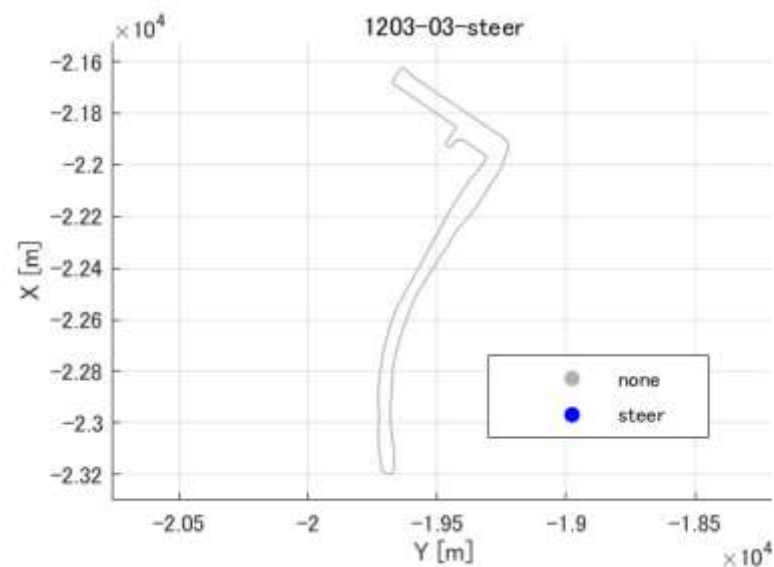
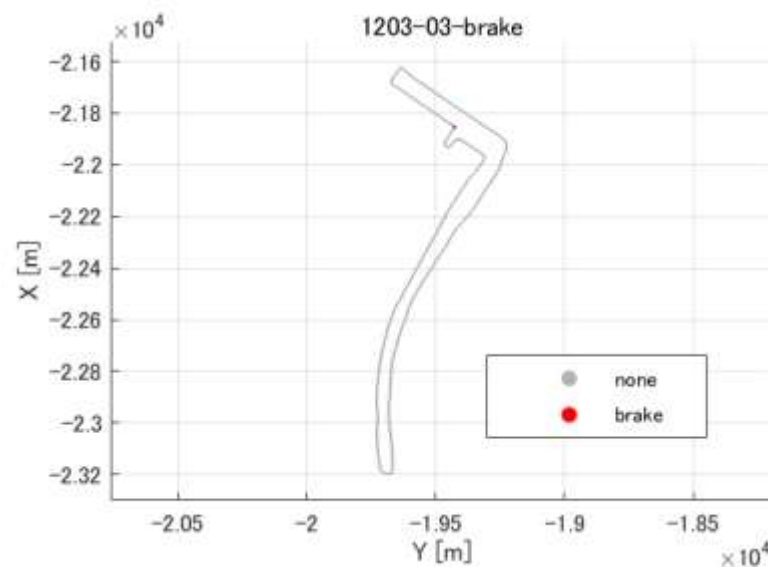
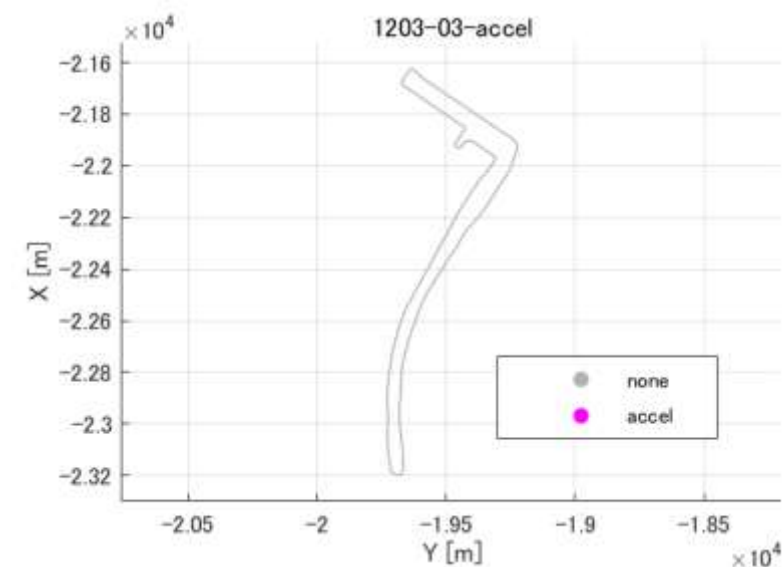
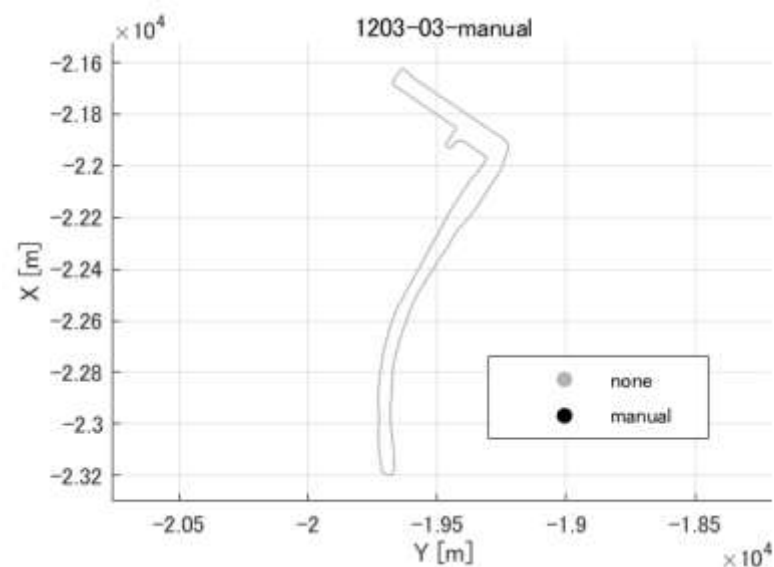
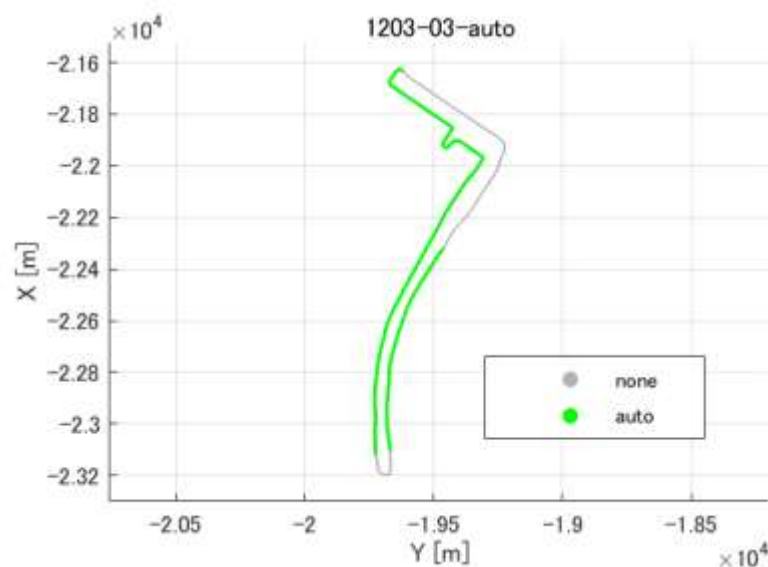


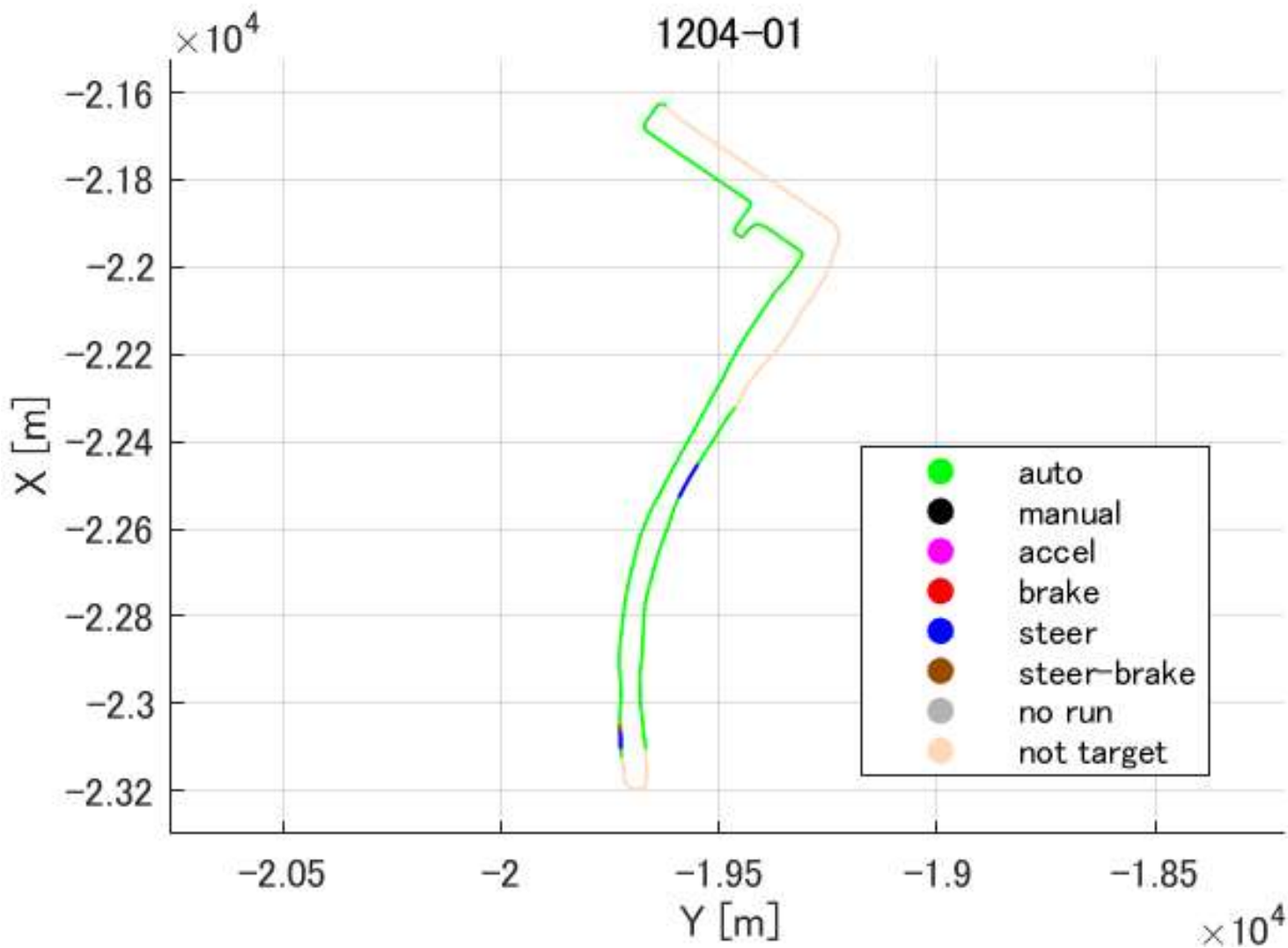
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.4	-
自動走行距離	2,739.3	99.998
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.002
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,169.7	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/03 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



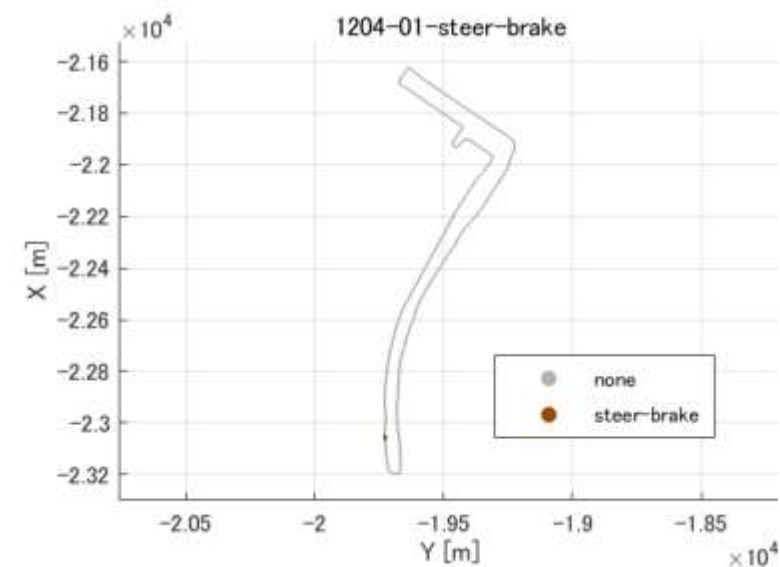
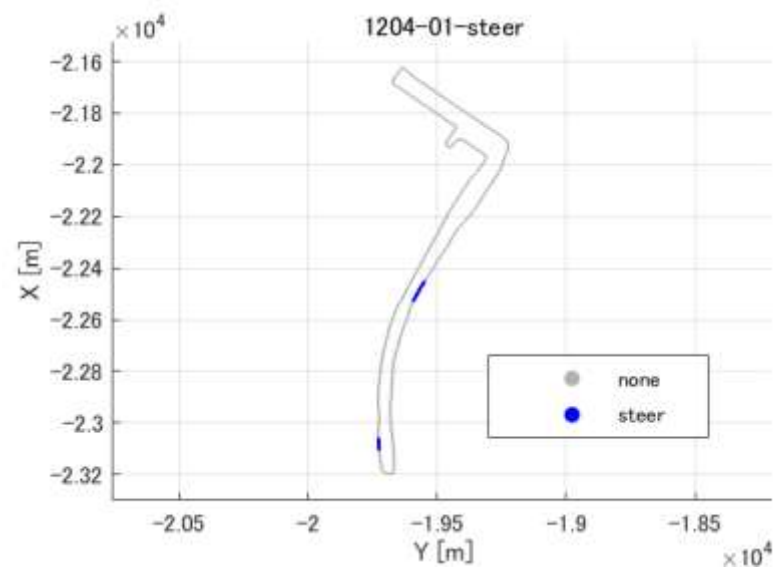
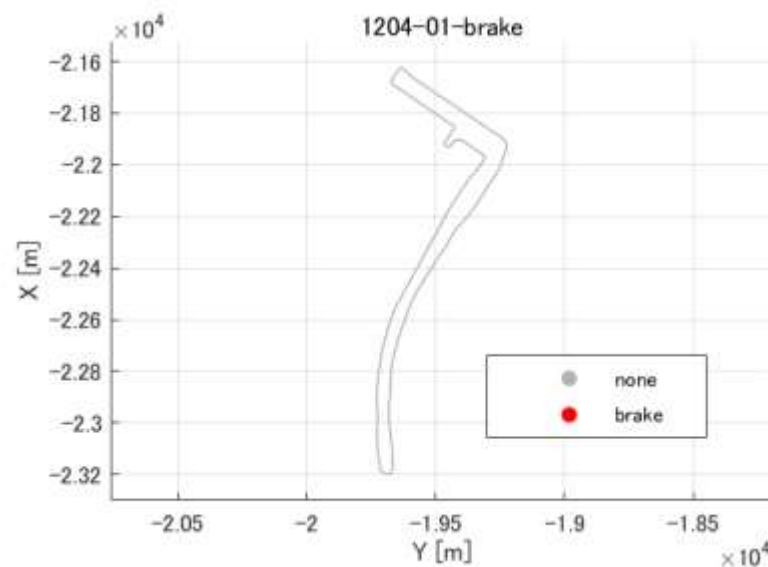
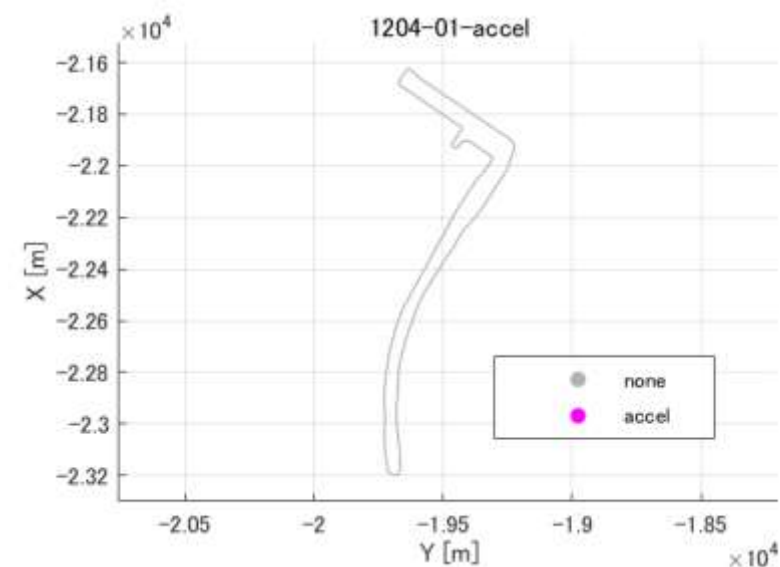
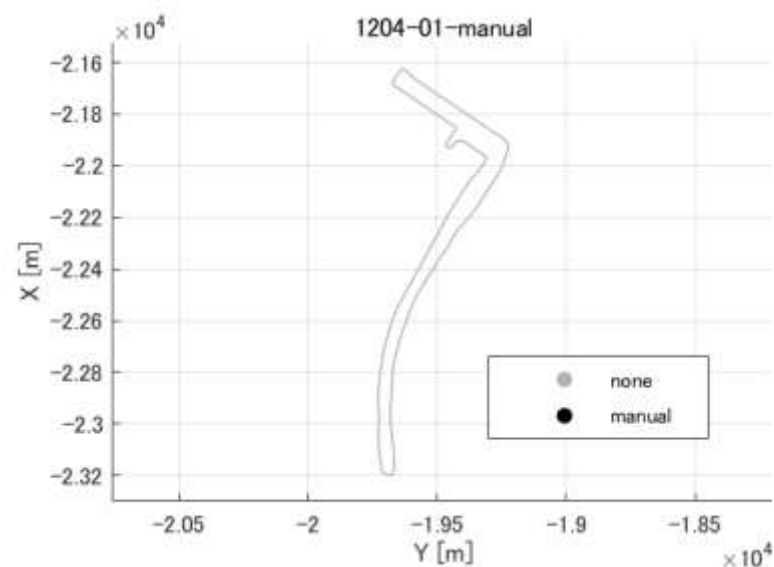
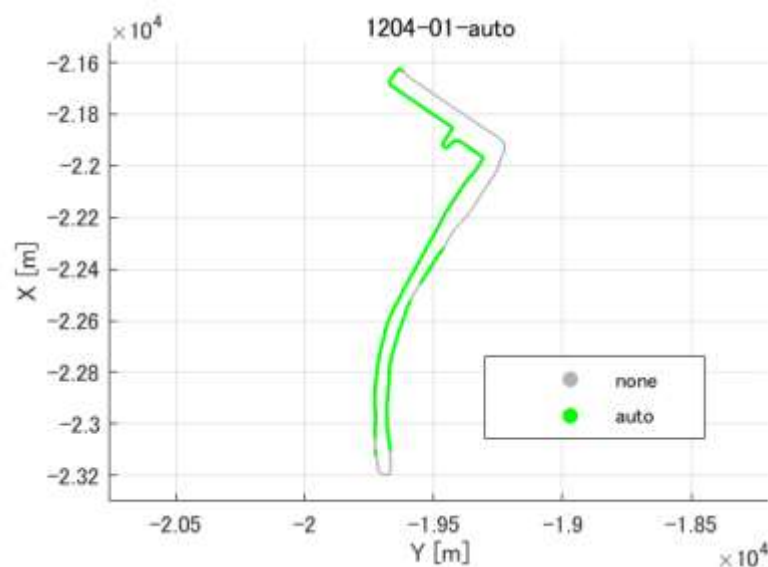


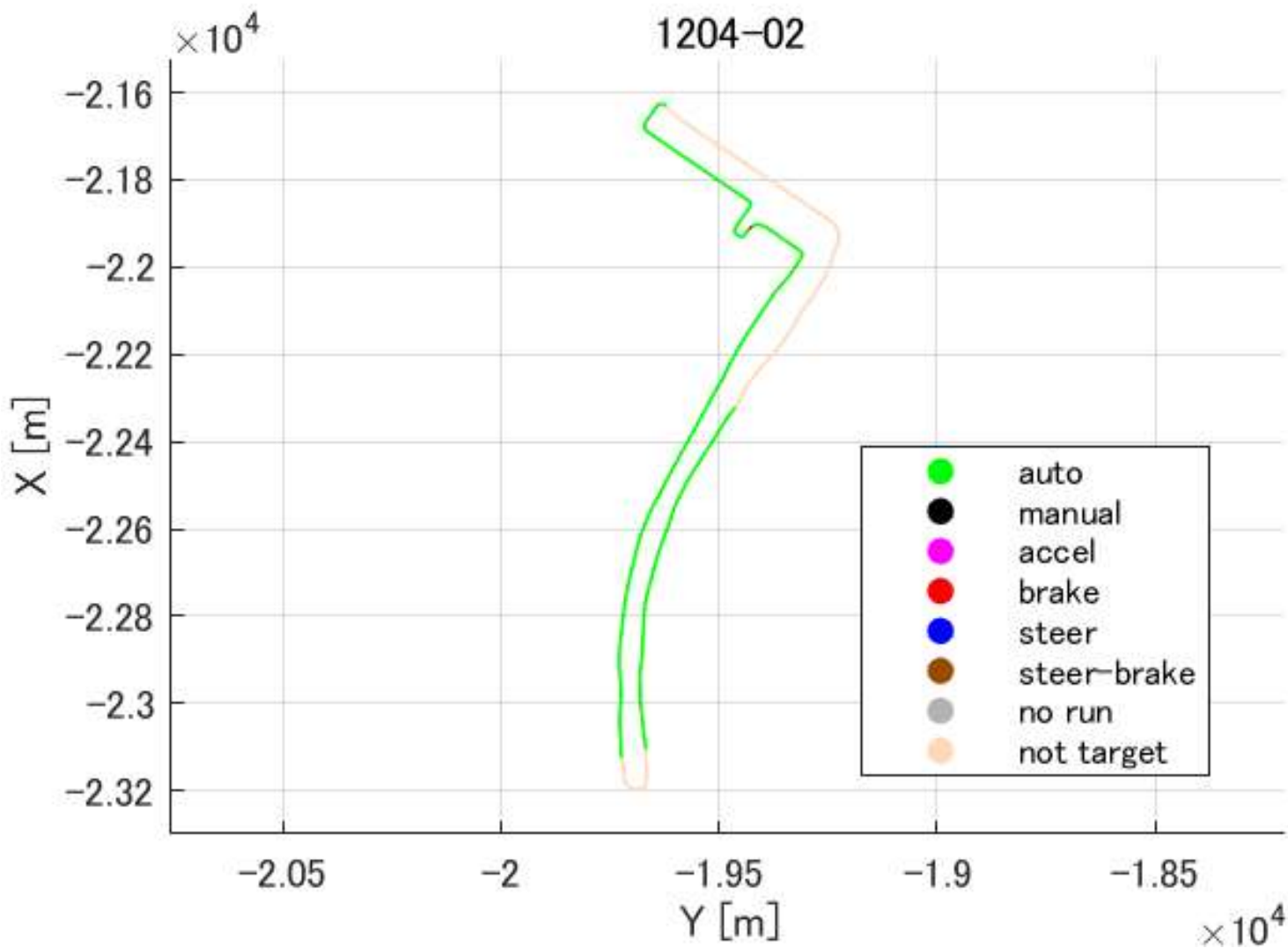
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,609.1	95.17
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	121.2	4.42
ステアリングブレーキOR	11.3	0.41
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/04 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



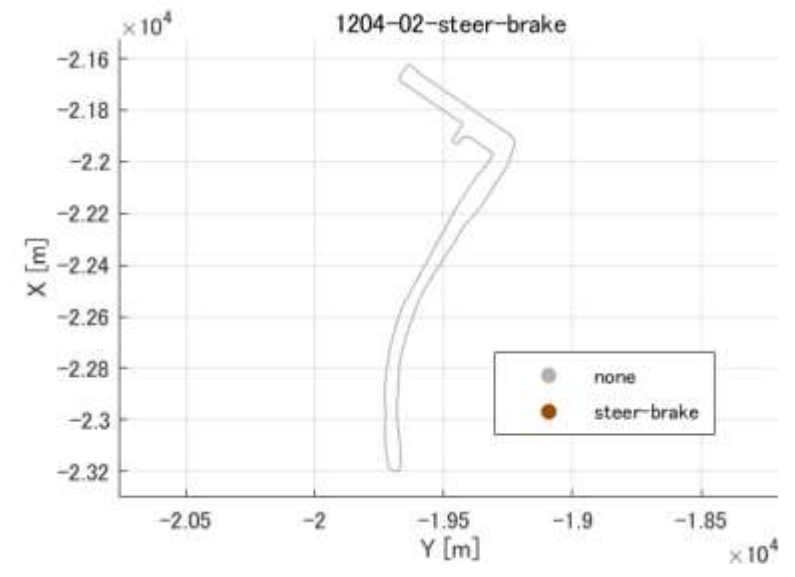
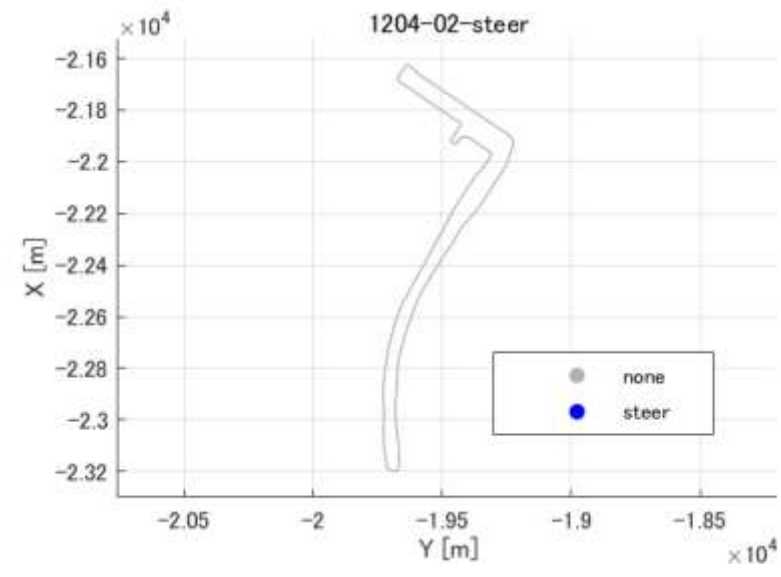
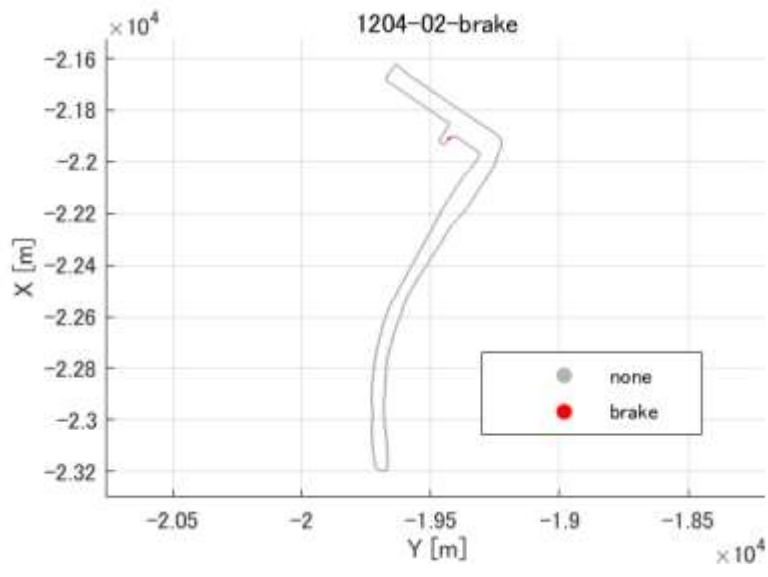
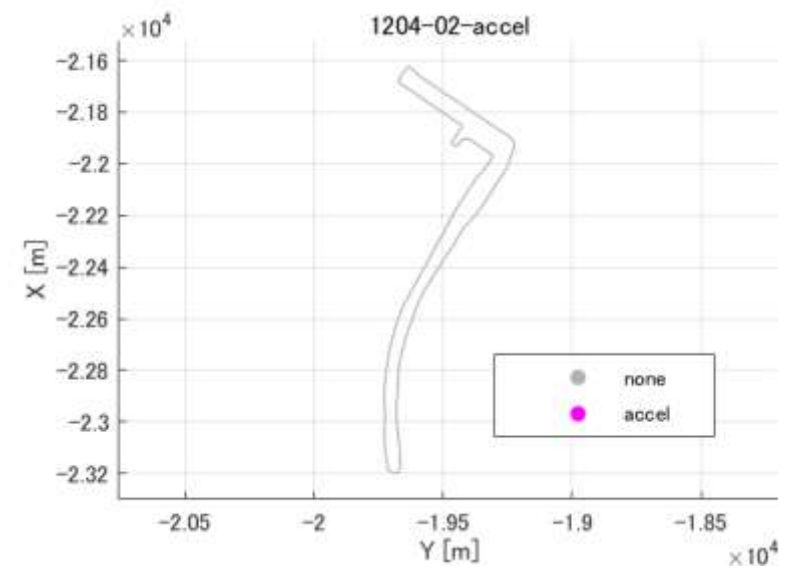
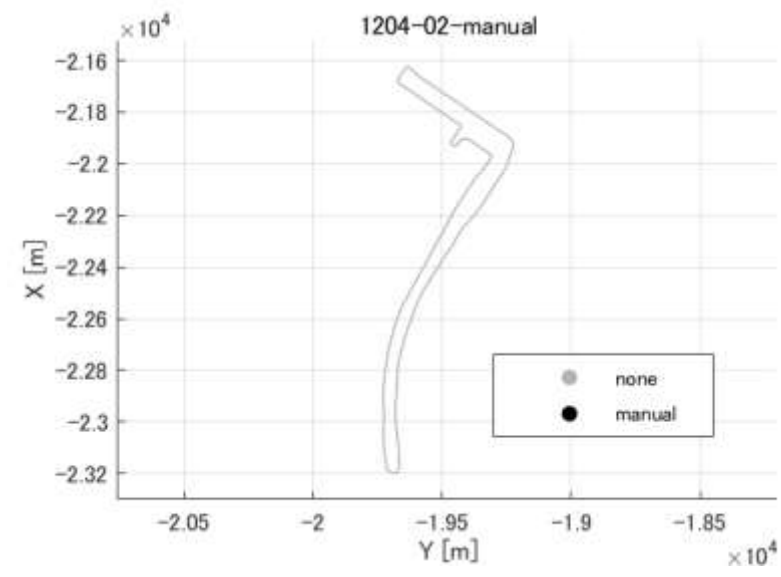
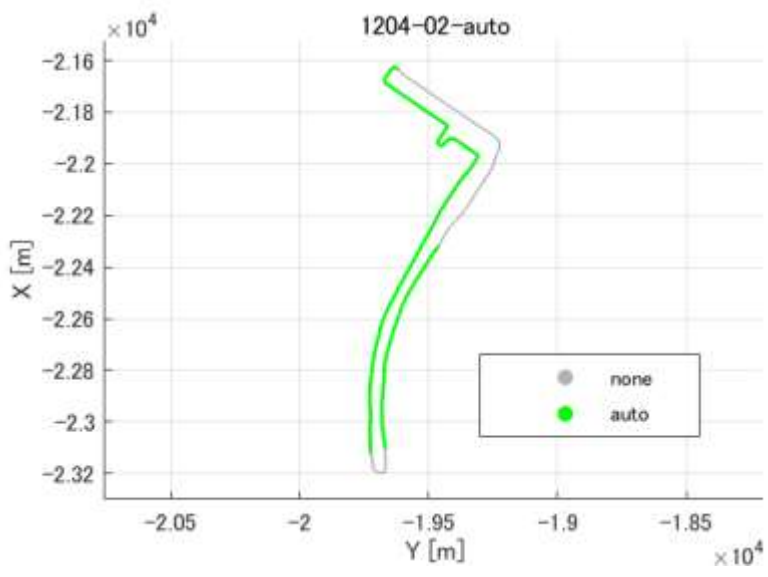


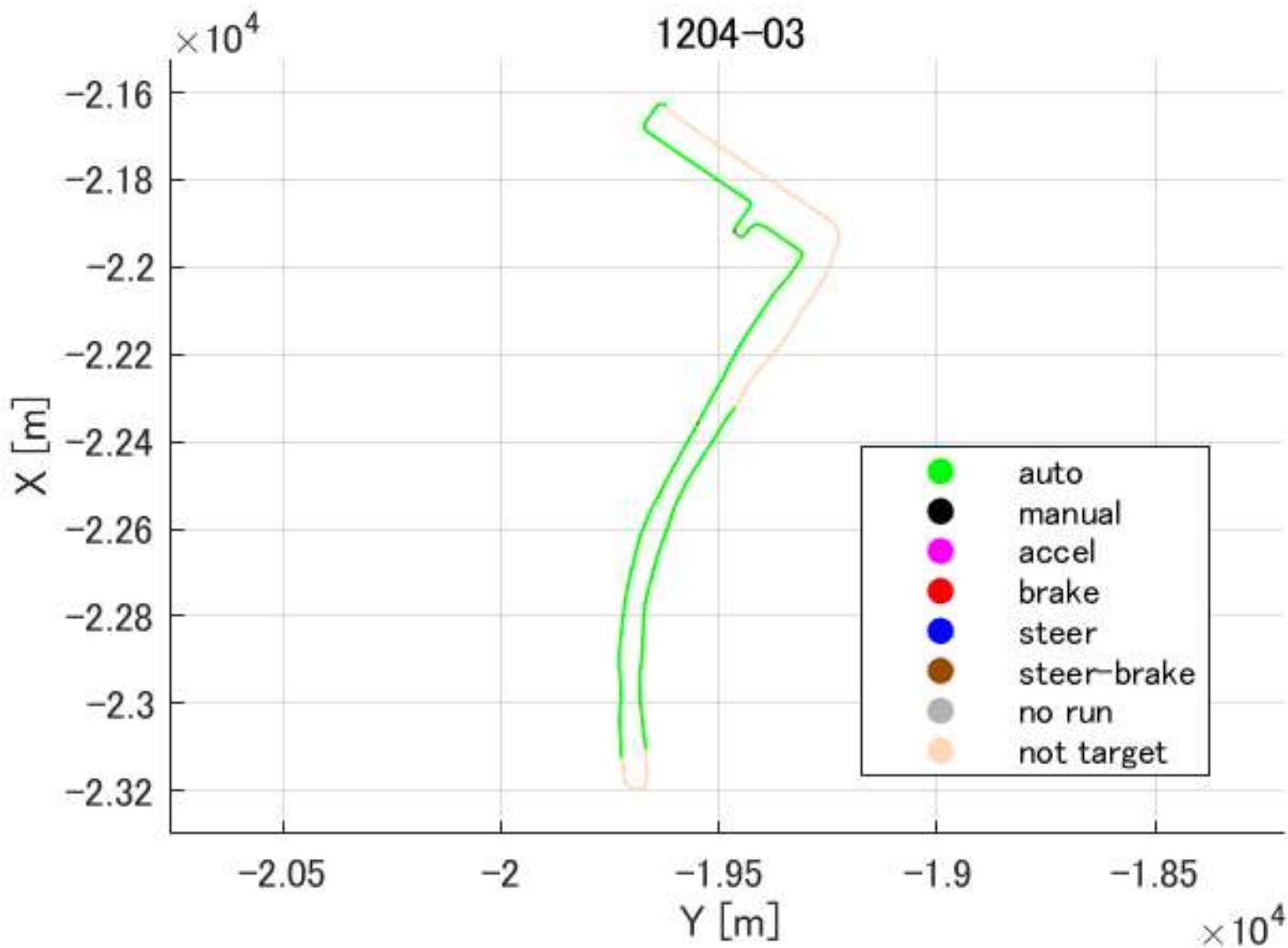
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,741.5	99.996
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.004
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/04 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



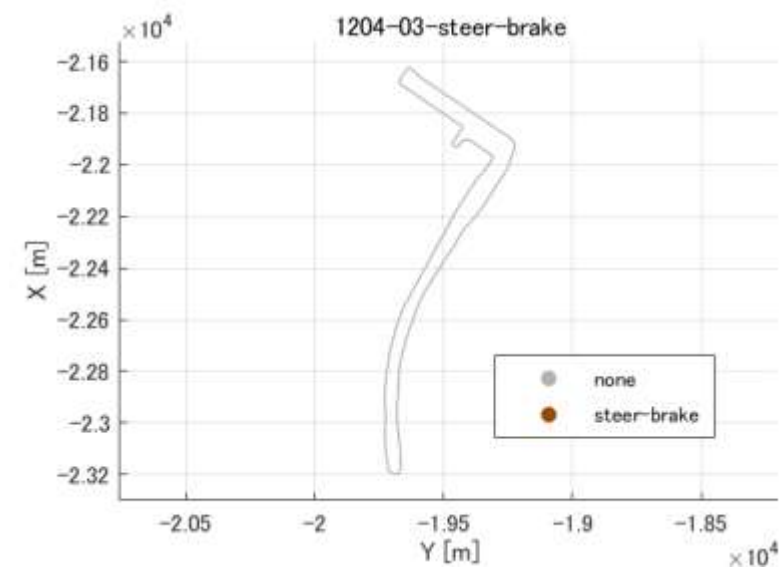
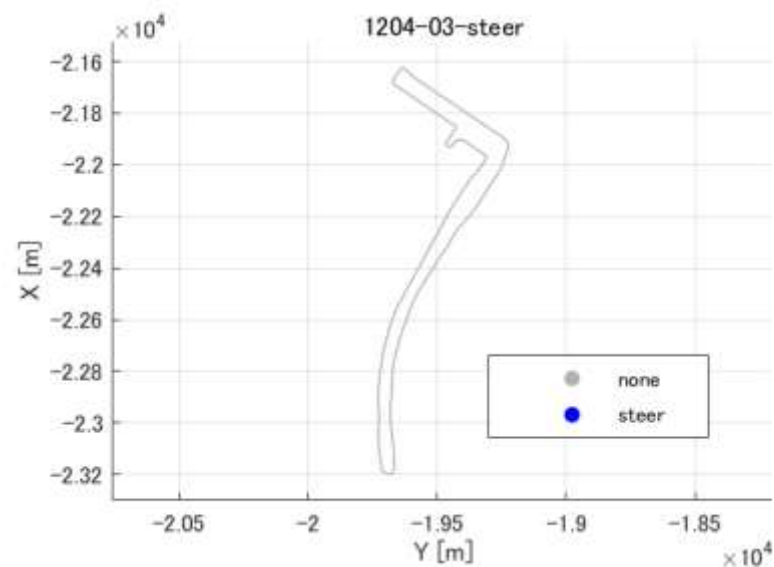
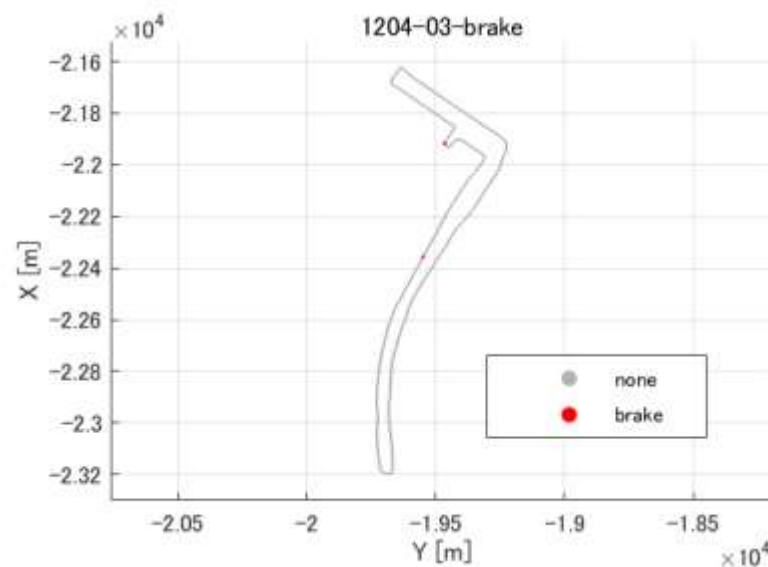
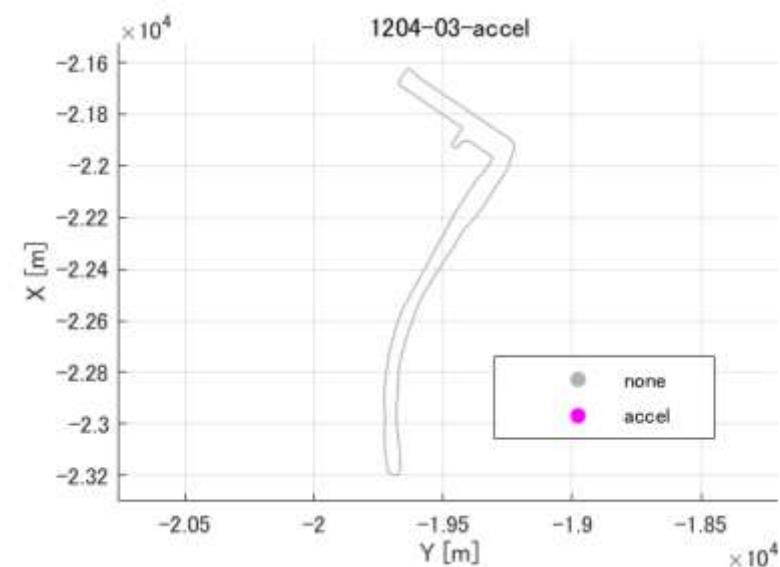
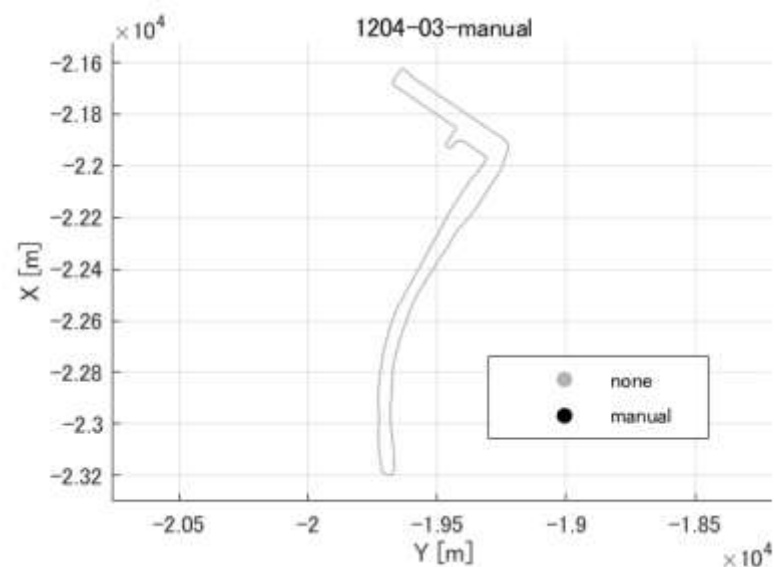
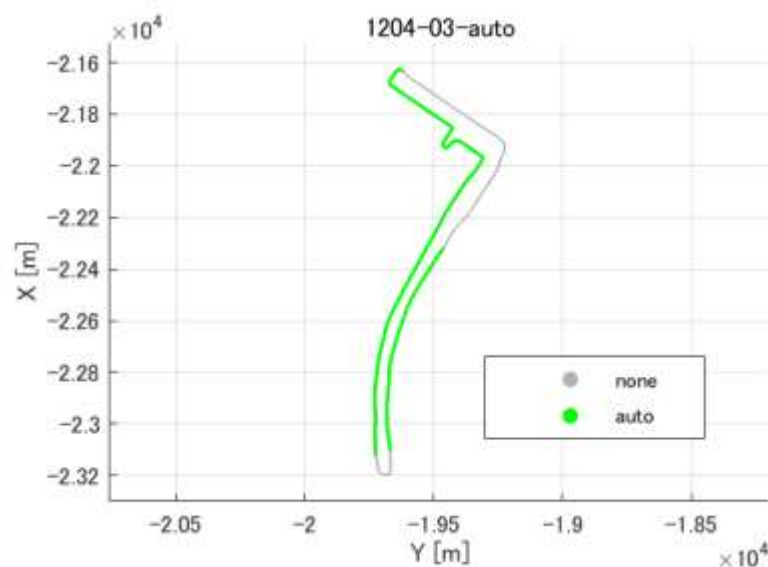


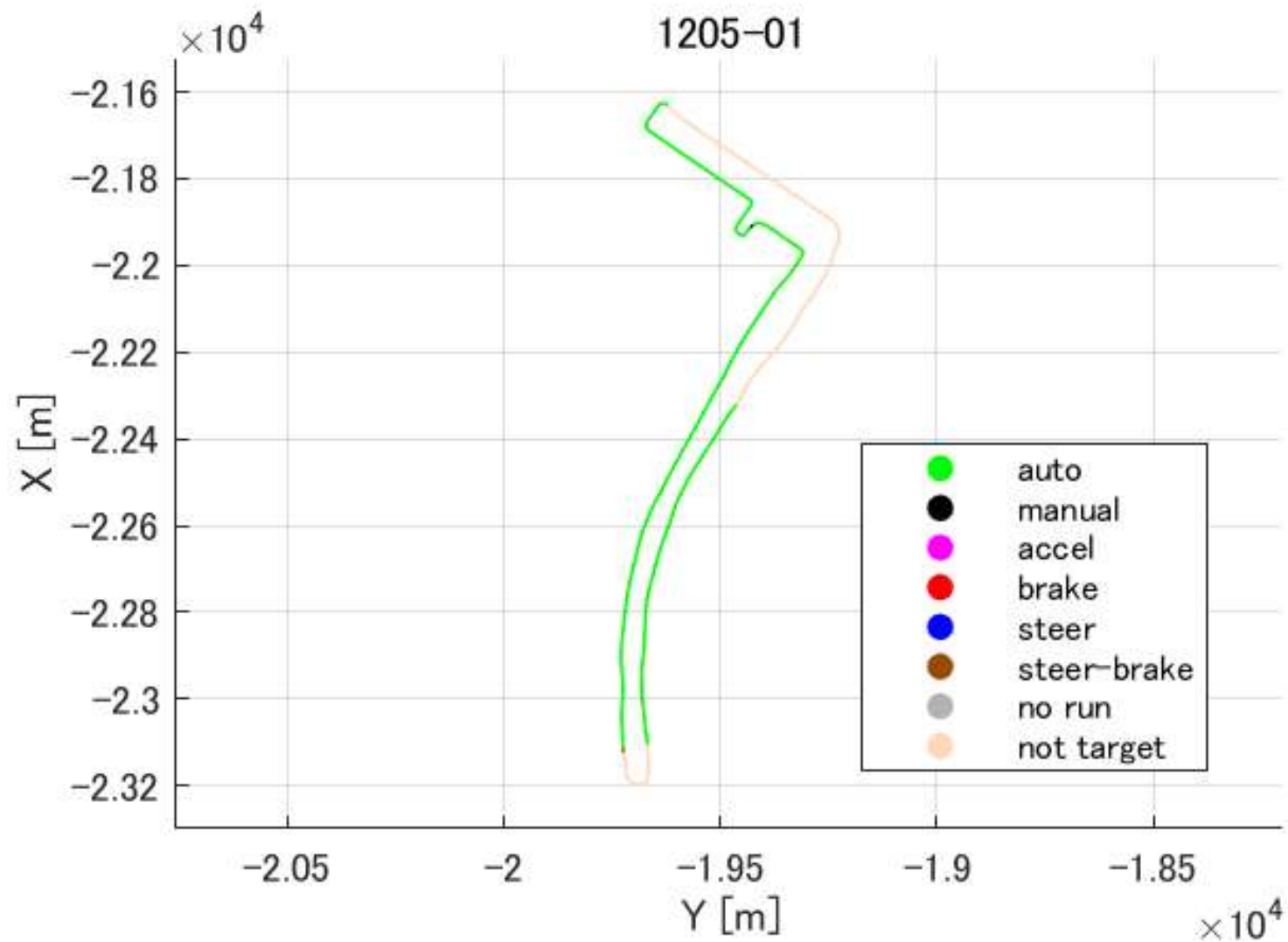
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,741.5	99.996
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.004
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/04 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



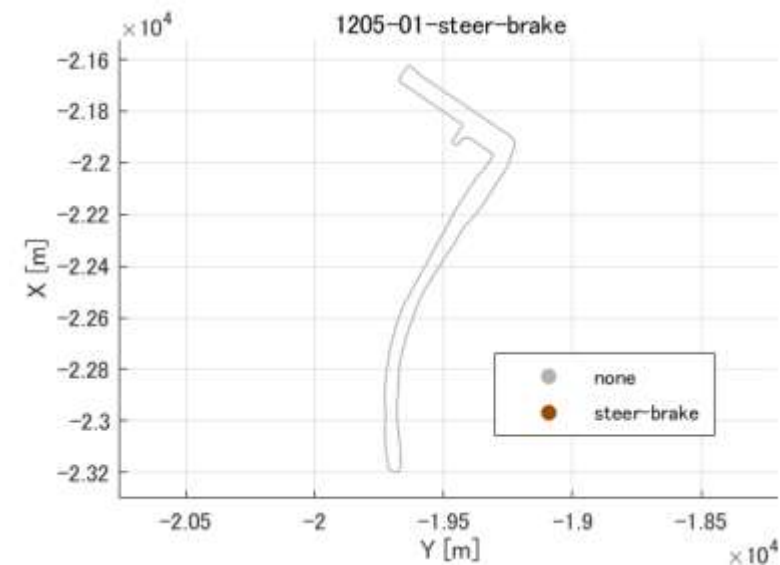
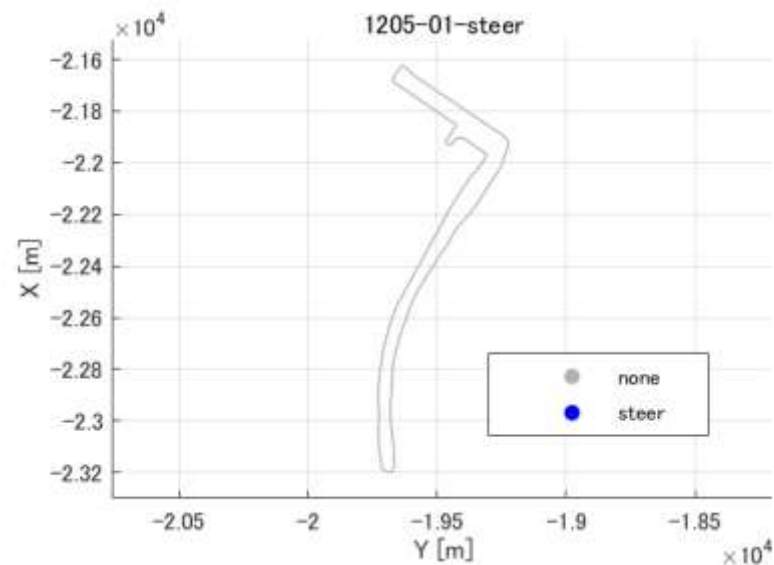
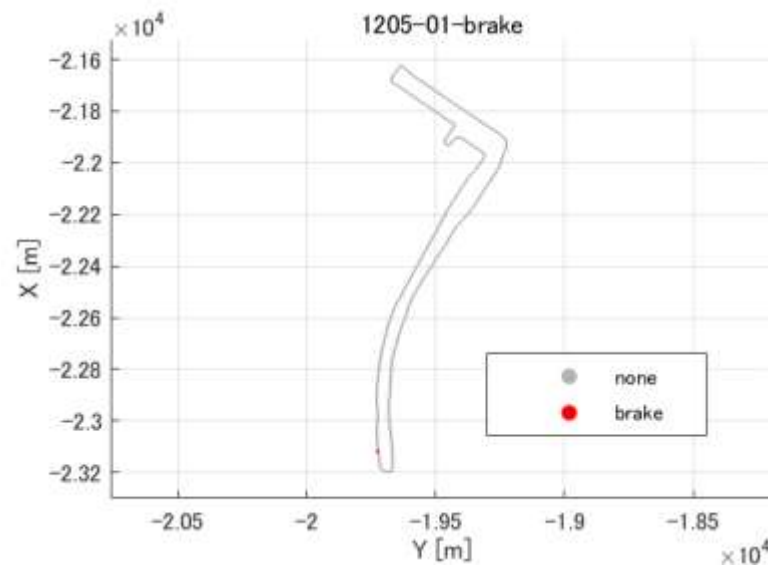
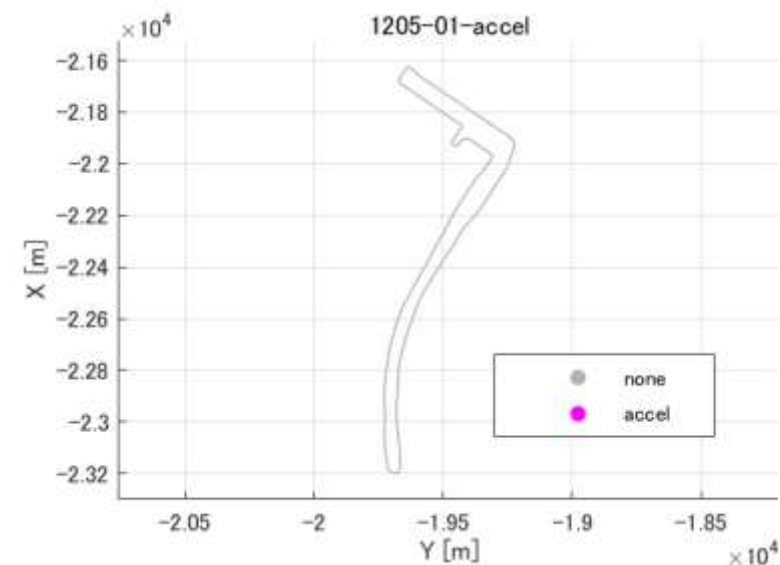
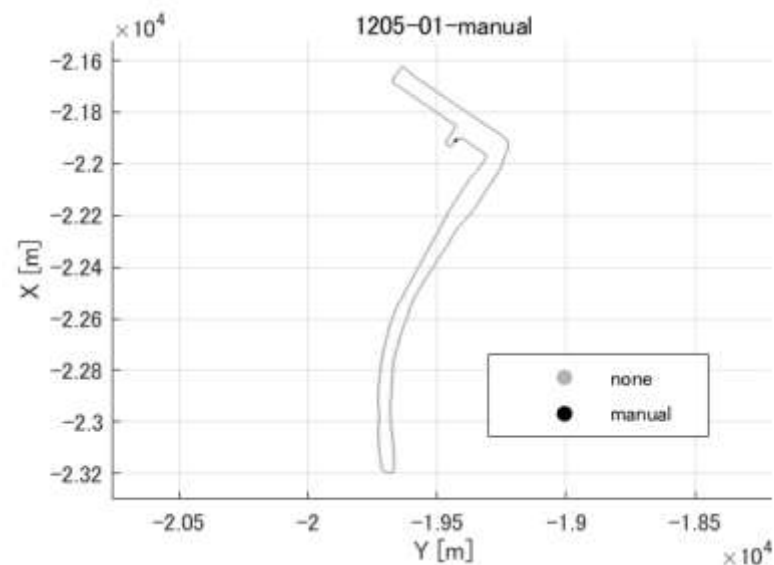
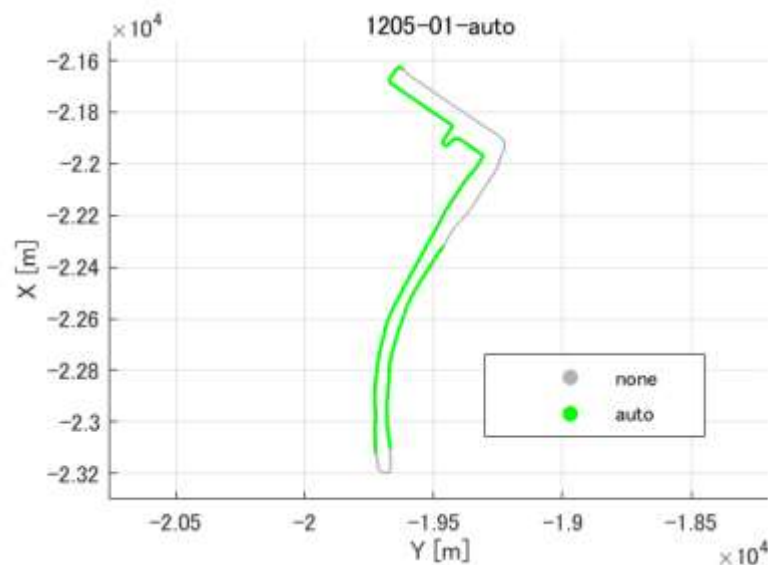


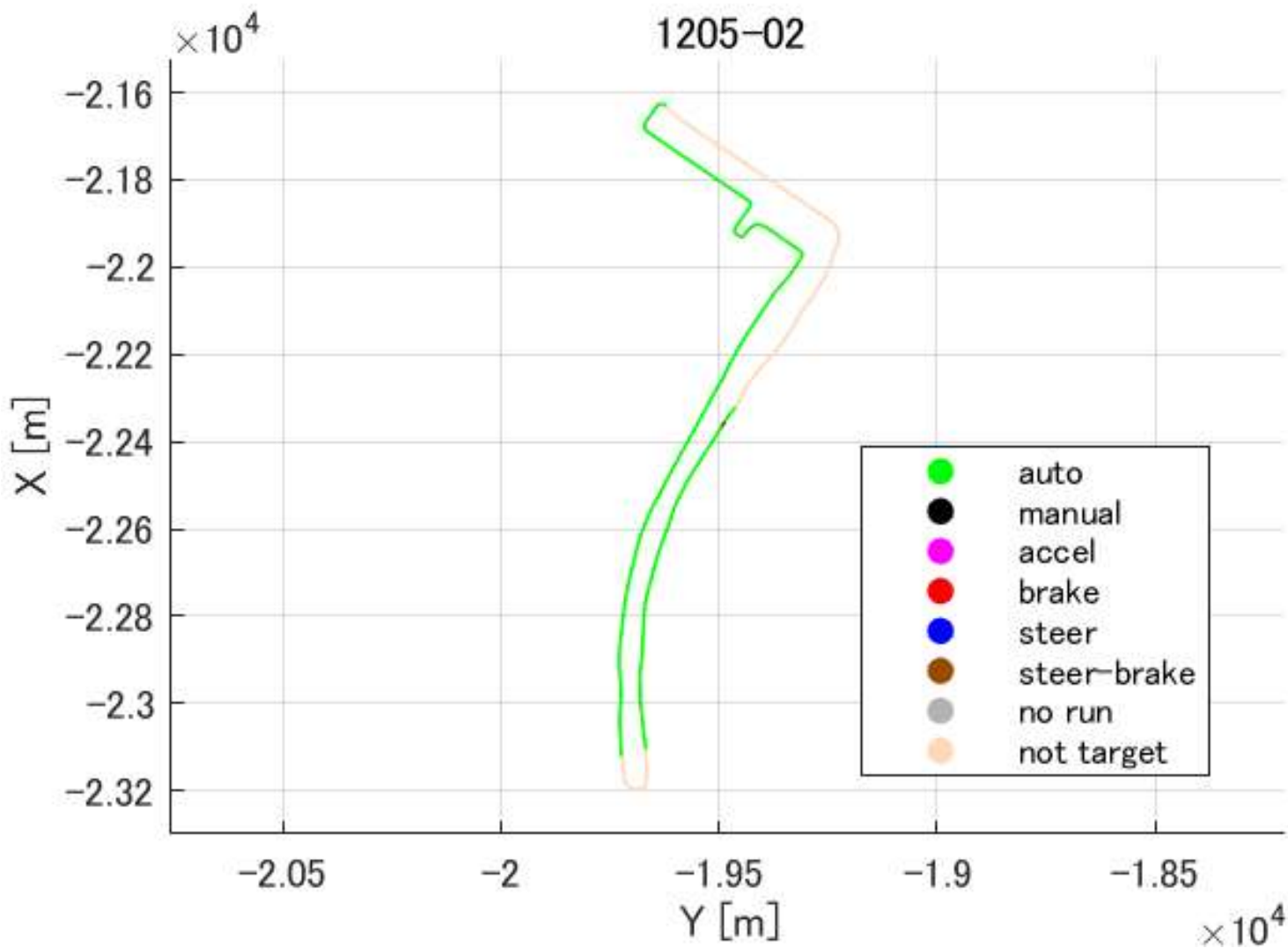
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.1	-
自動走行距離	2,741.0	99.996
手動走行距離	0.05	0.002
アクセルOR	0.00	0.000
ブレーキOR	0.05	0.002
ステアリングOR	0.00	0.000
ステアリングブレーキOR	0.00	0.000
未走行距離	0.00	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/05 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



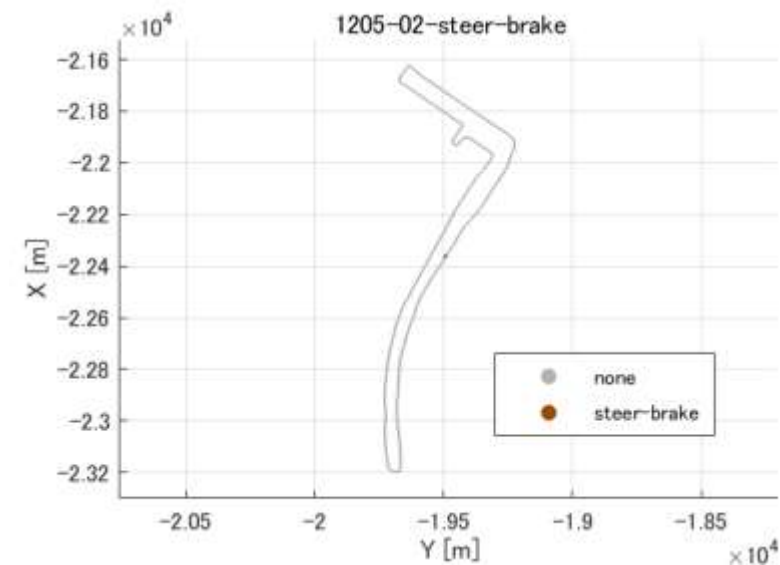
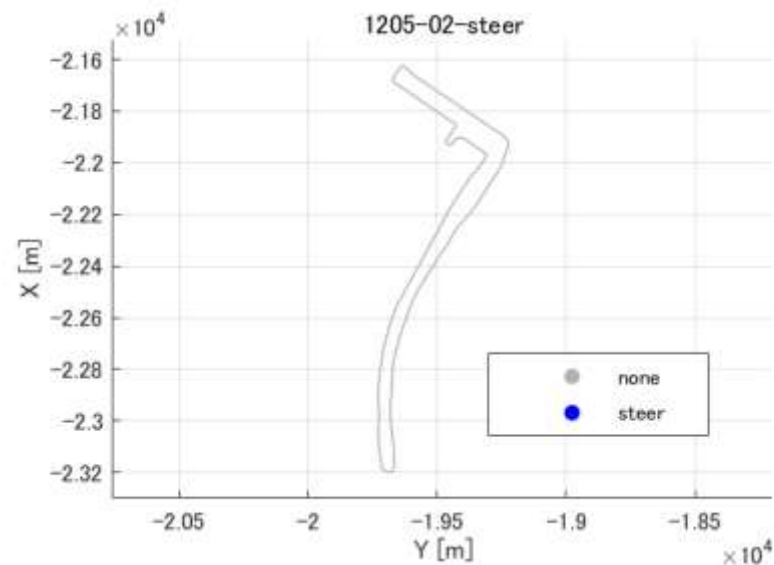
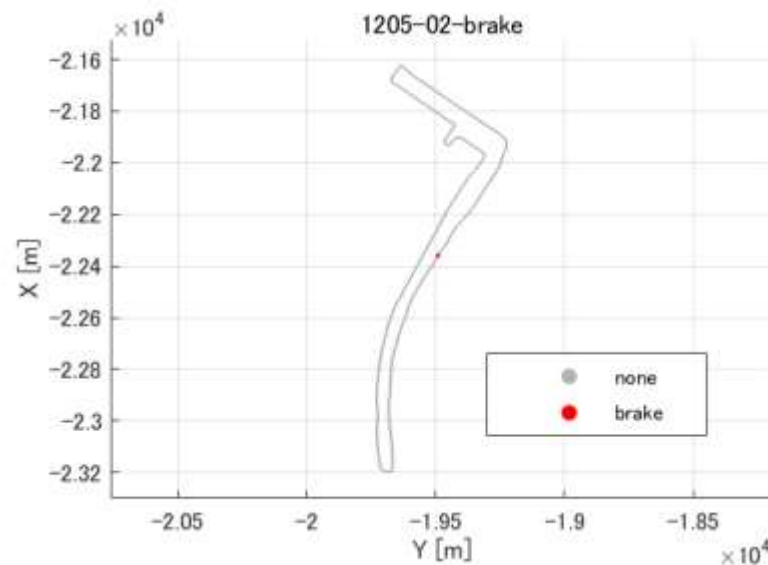
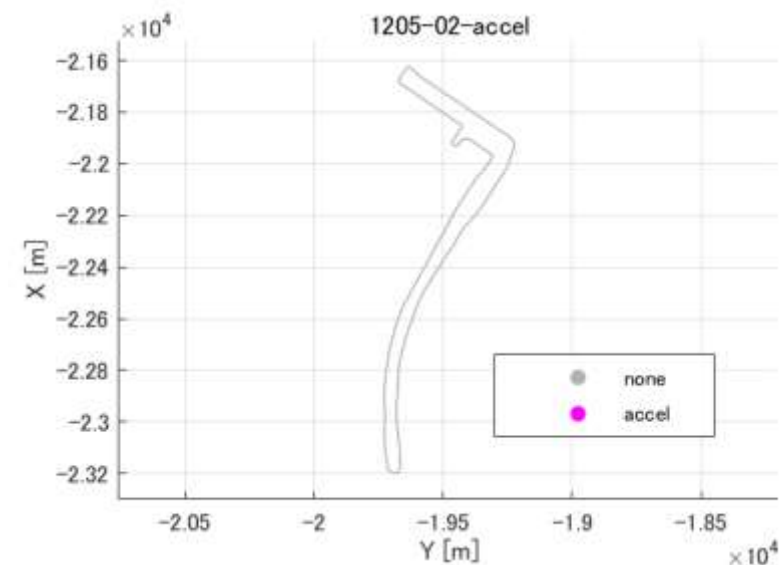
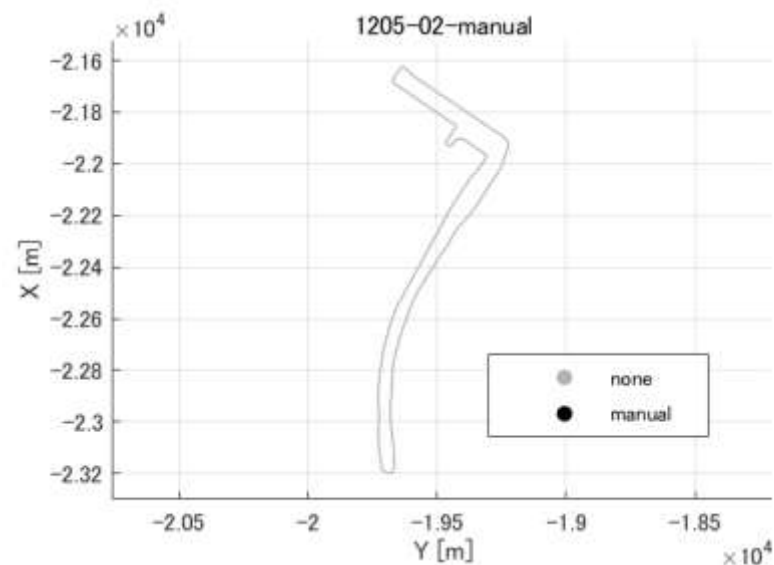
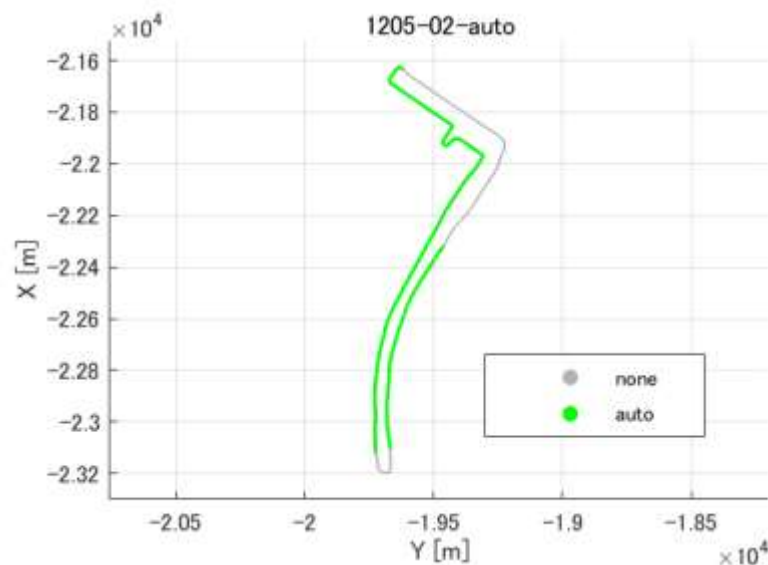


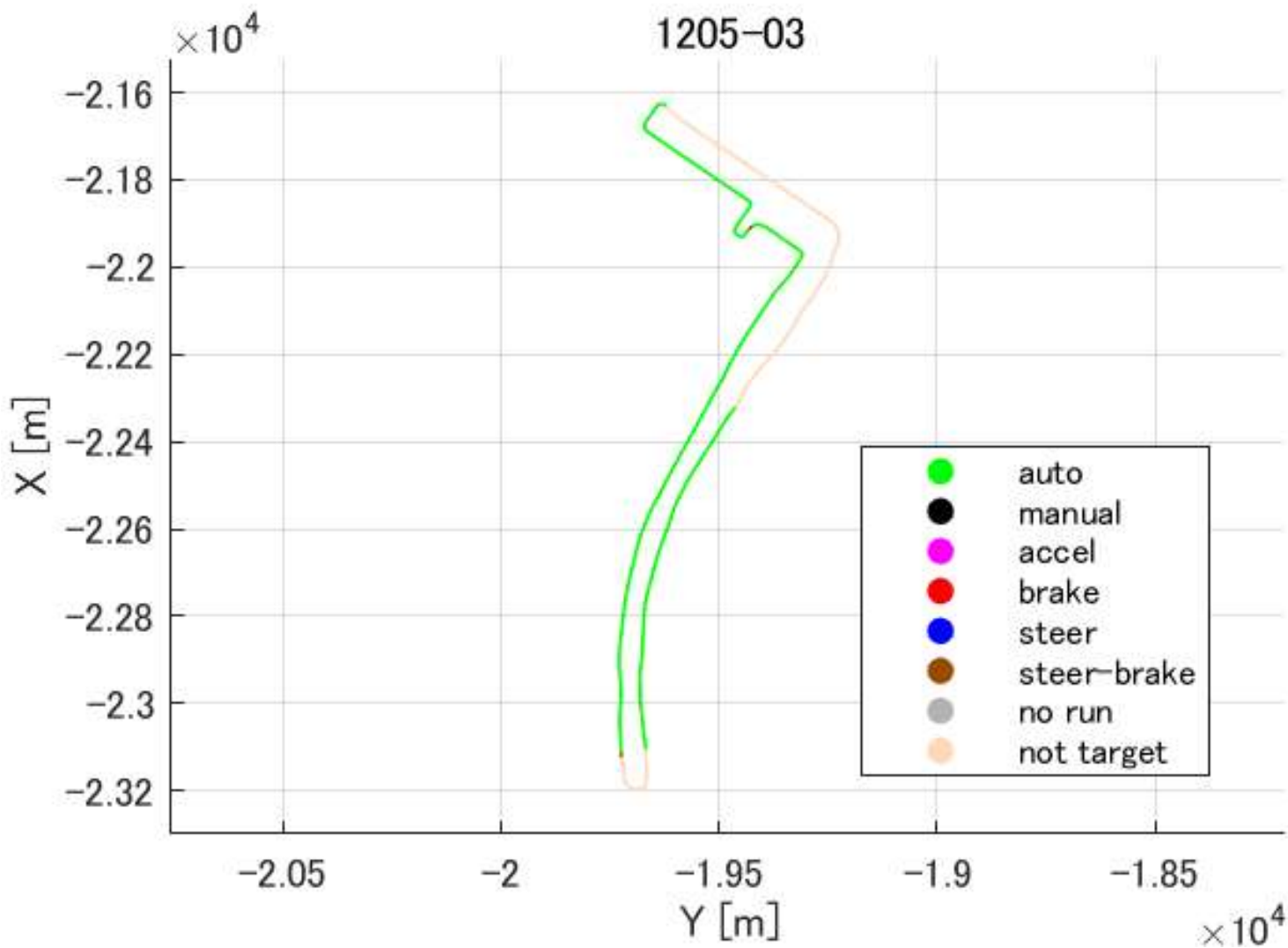
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.5	-
自動走行距離	2,733.3	99.74
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	5.6	0.20
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	1.6	0.06
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.6	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/05 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



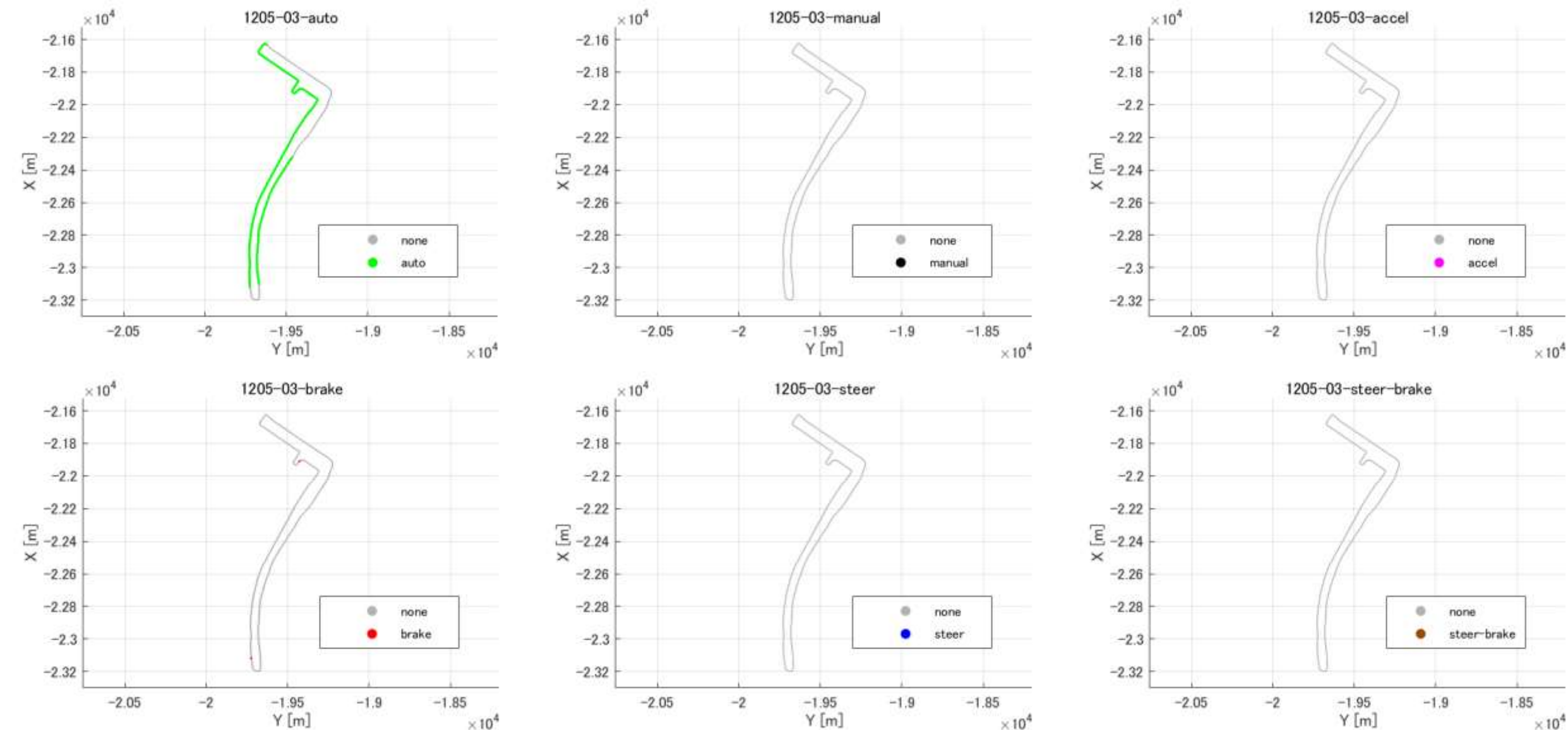


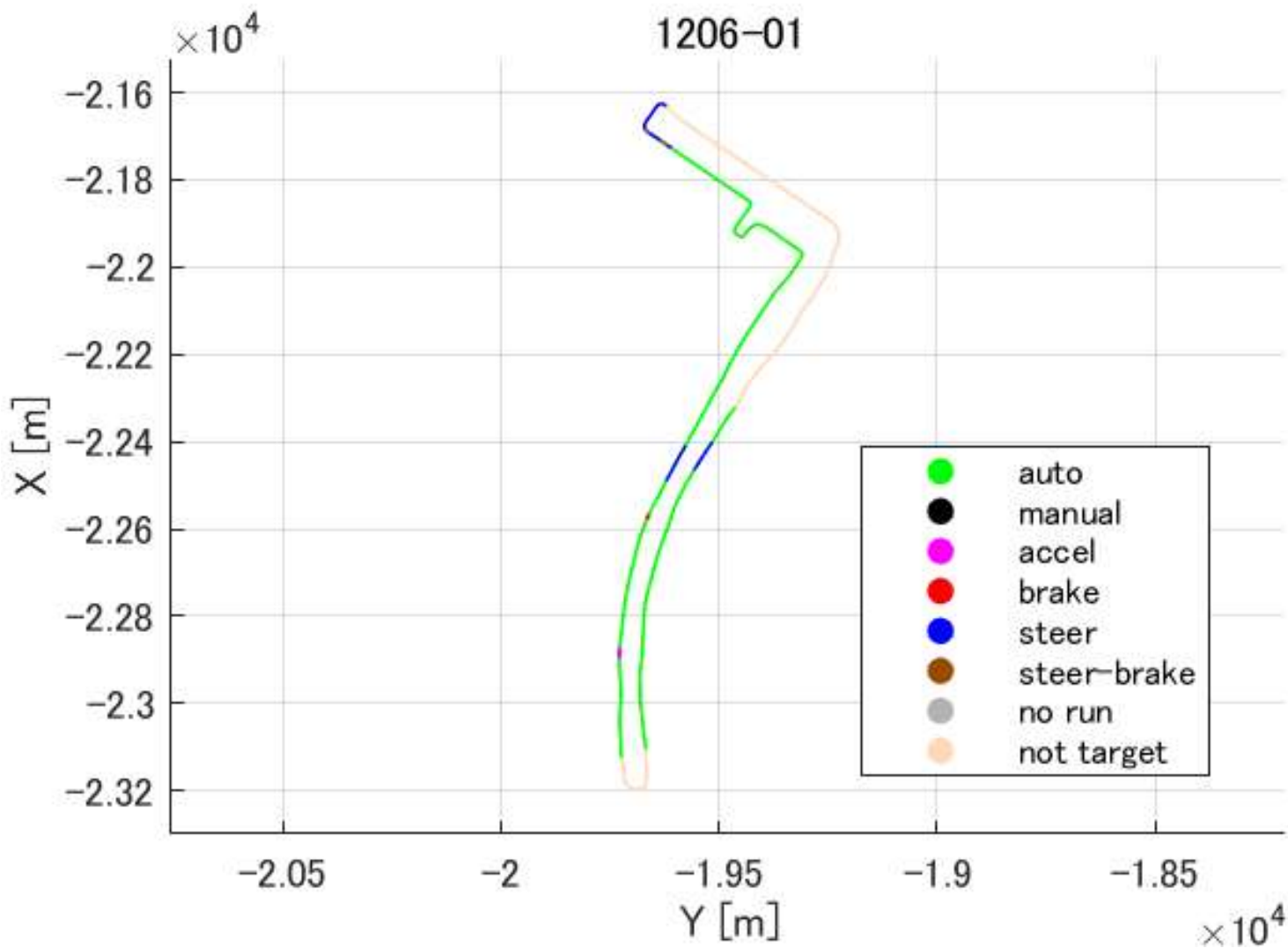
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.8	-
自動走行距離	2,740.7	99.996
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.004
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.3	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/05 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



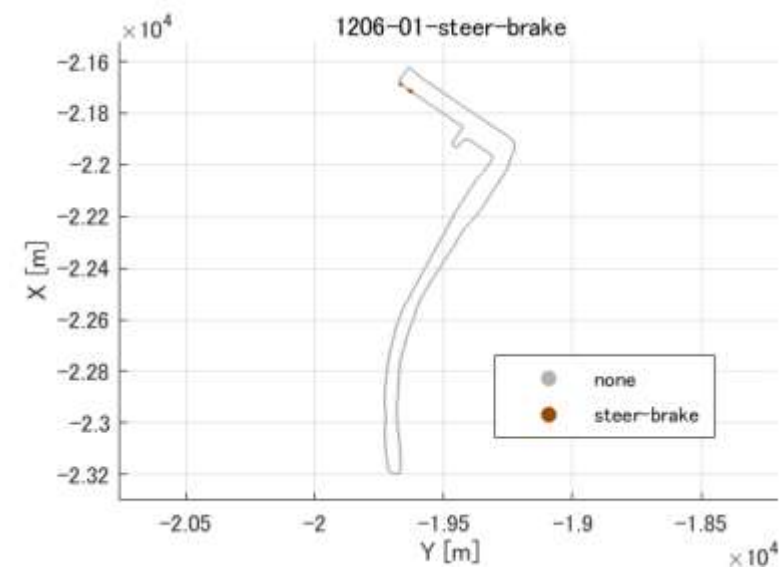
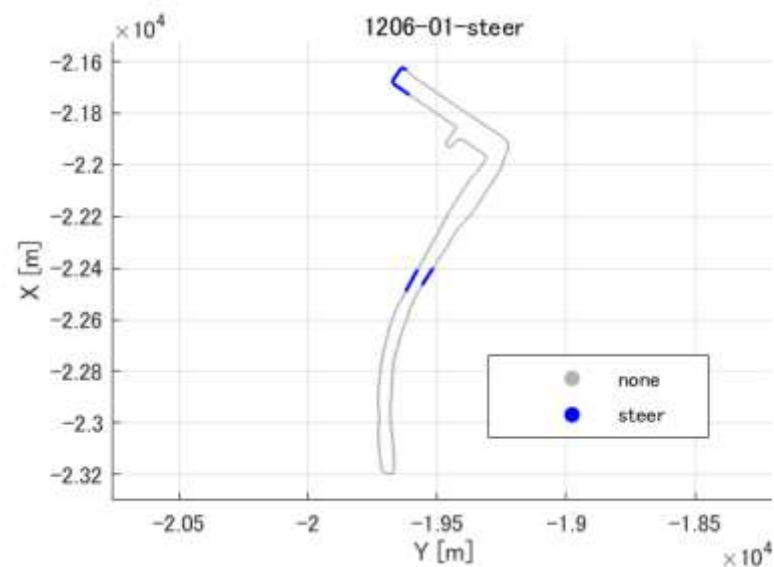
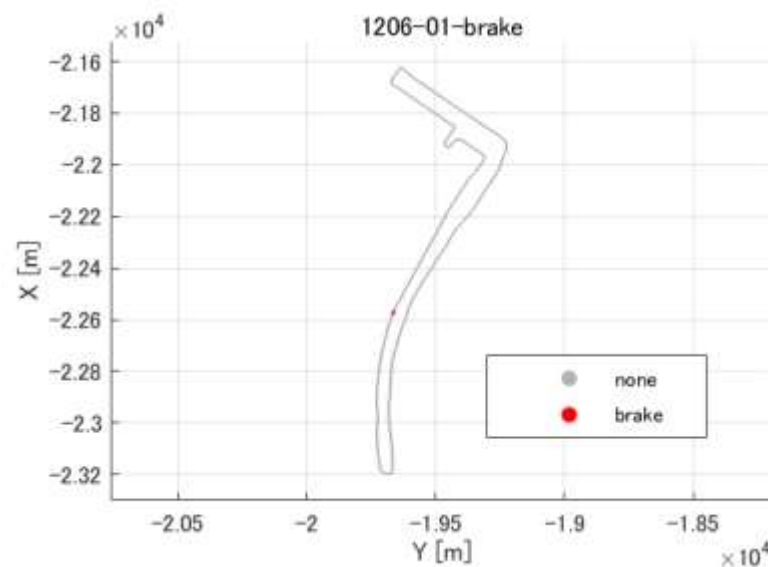
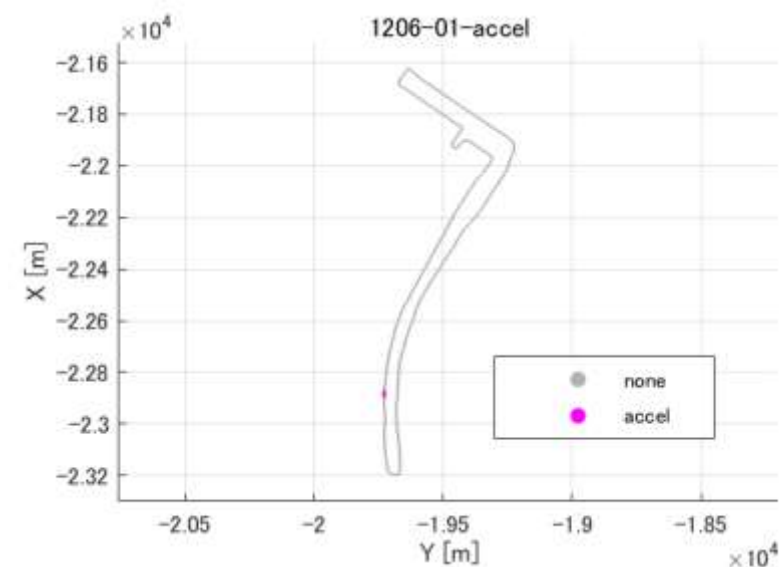
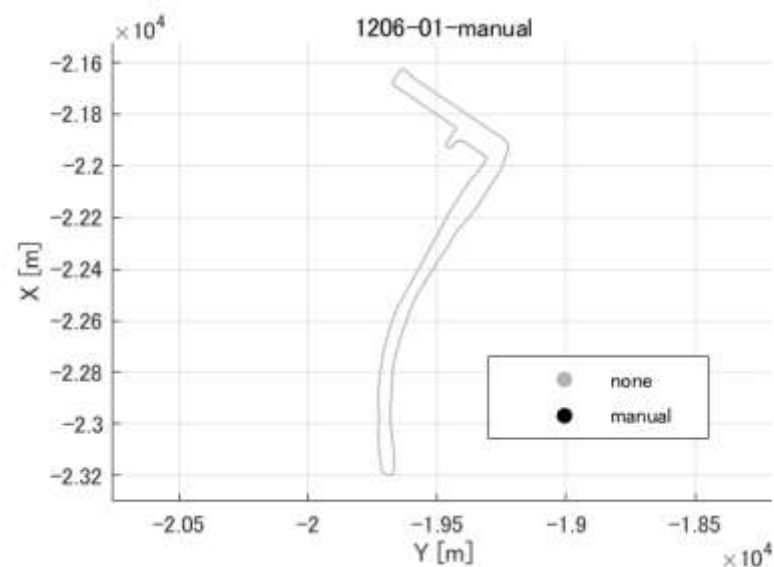
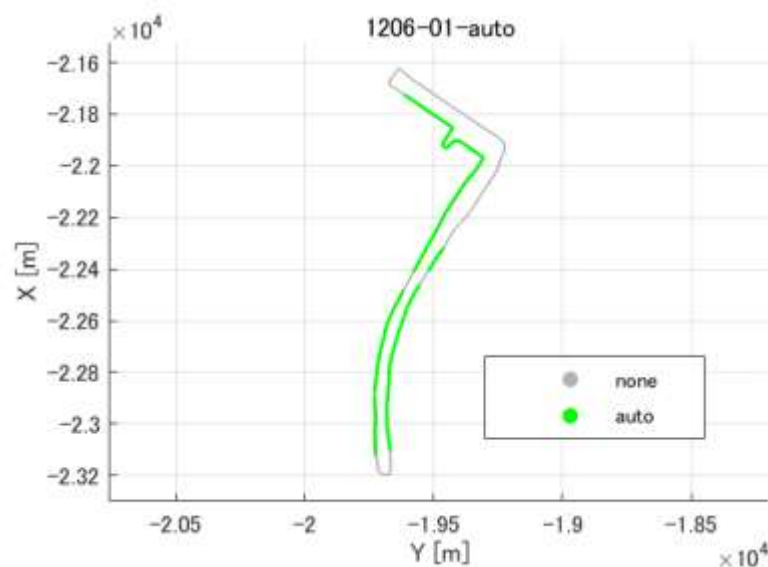


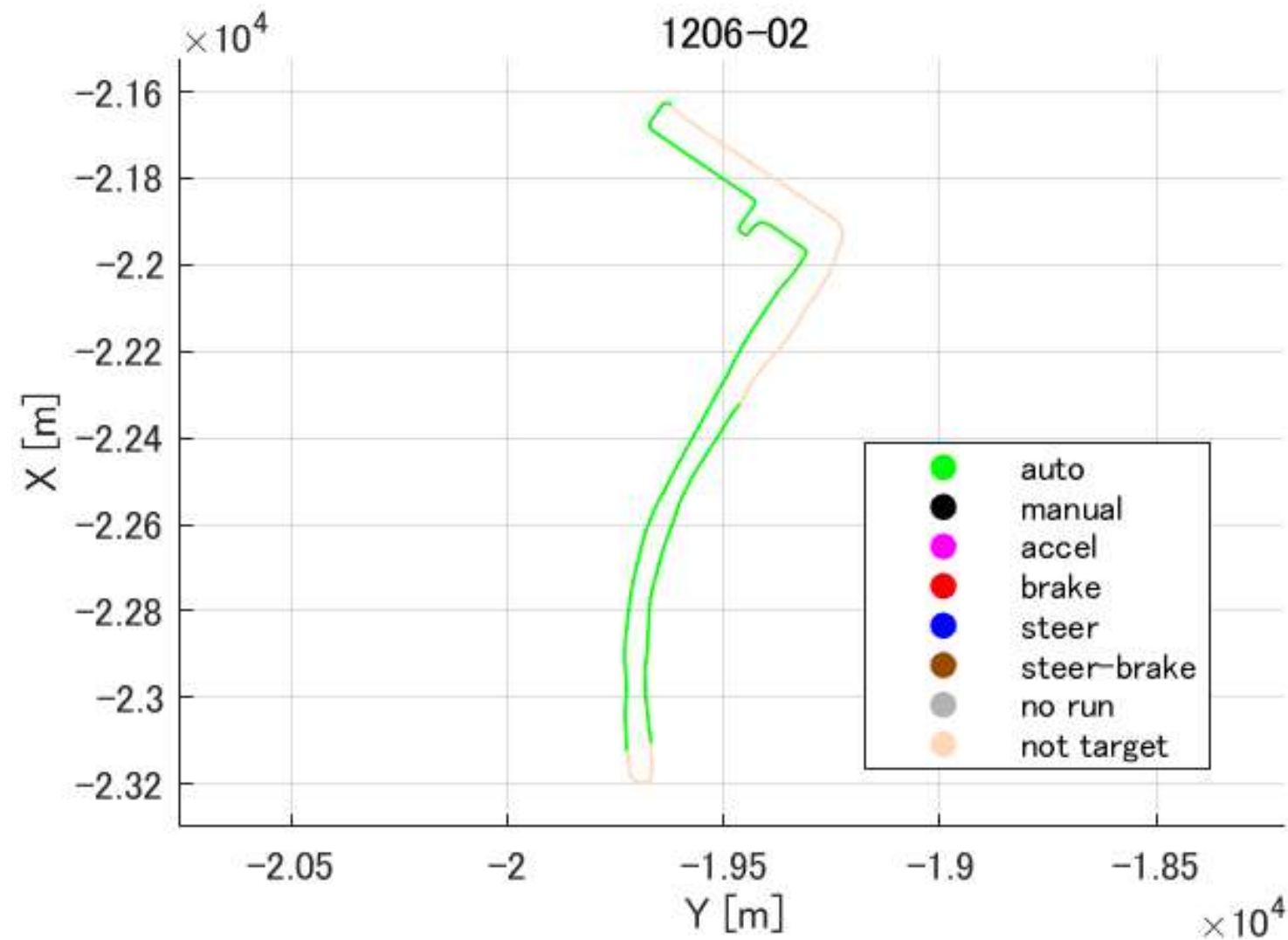
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.0	-
自動走行距離	2,394.6	87.43
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	18.6	0.68
ブレーキOR	6.8	0.25
ステアリングOR	303.8	11.09
ステアリングブレーキOR	15.2	0.55
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,170.1	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/06 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



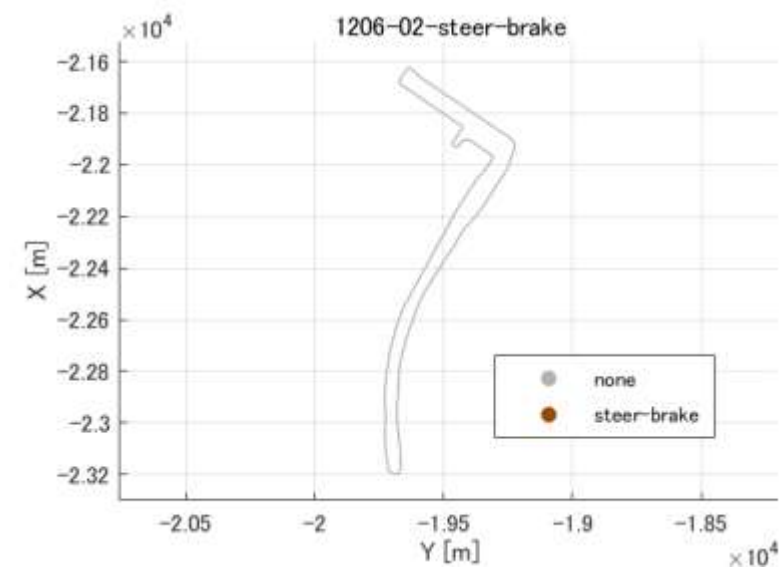
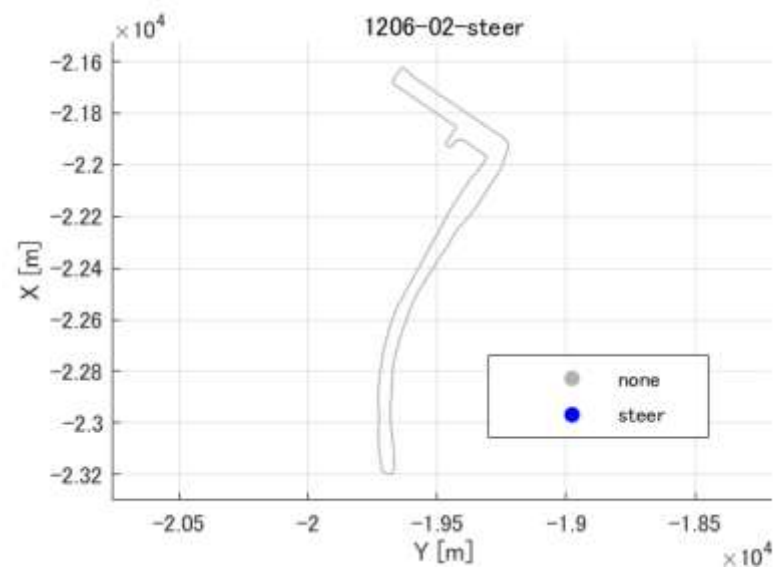
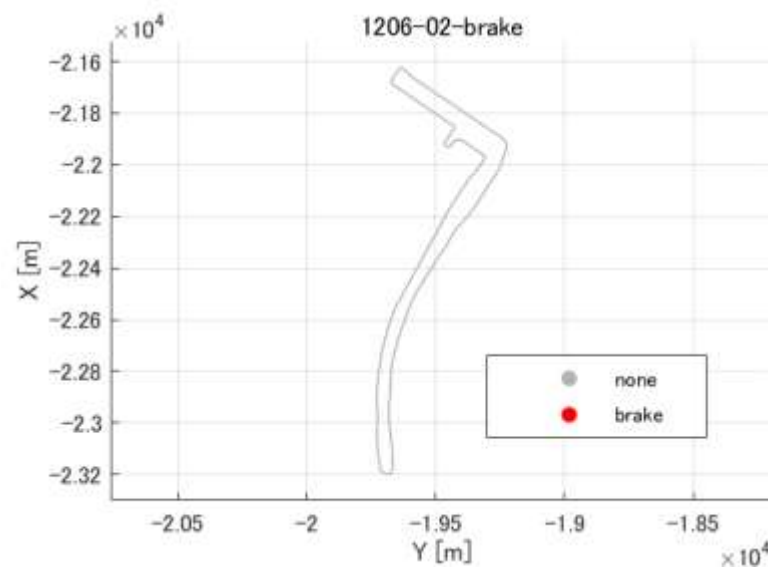
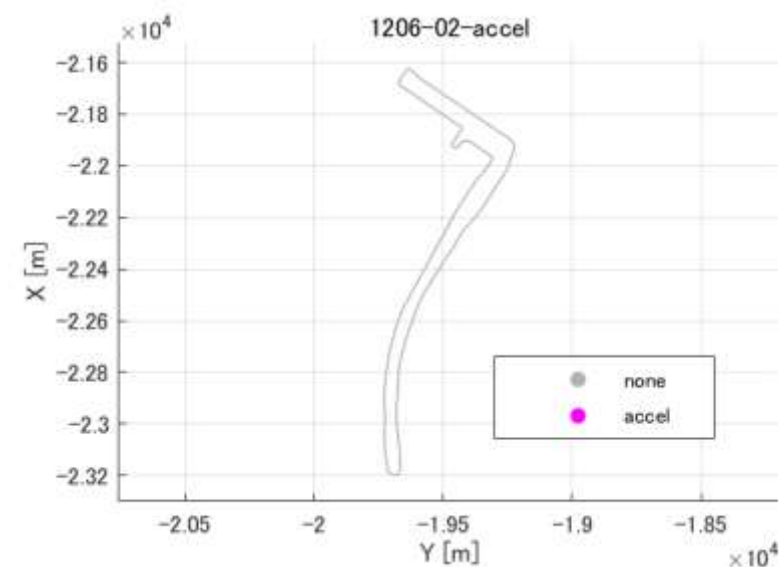
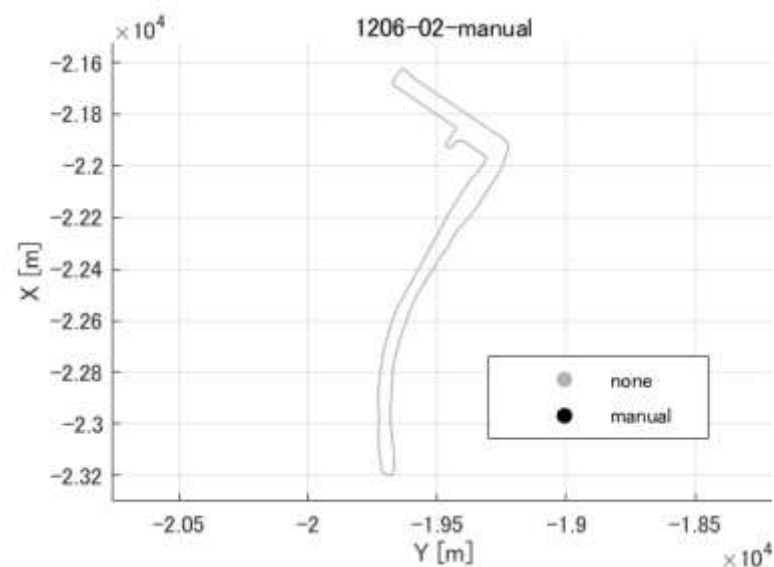
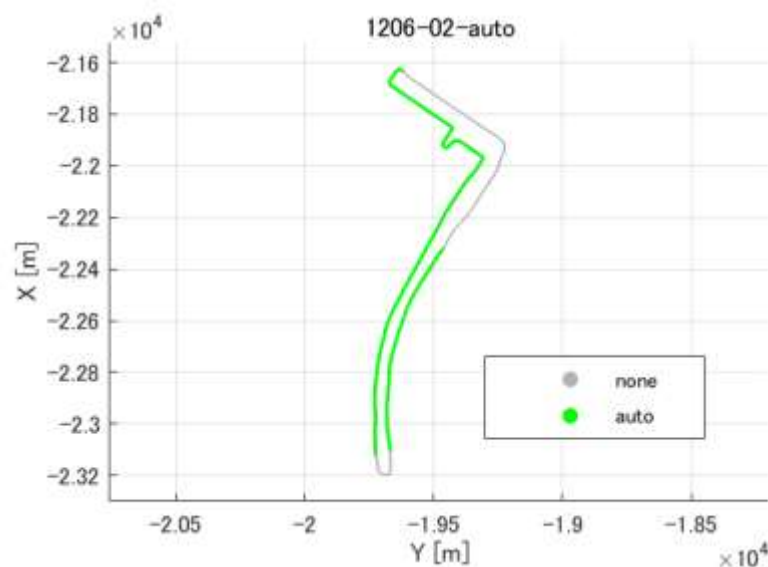


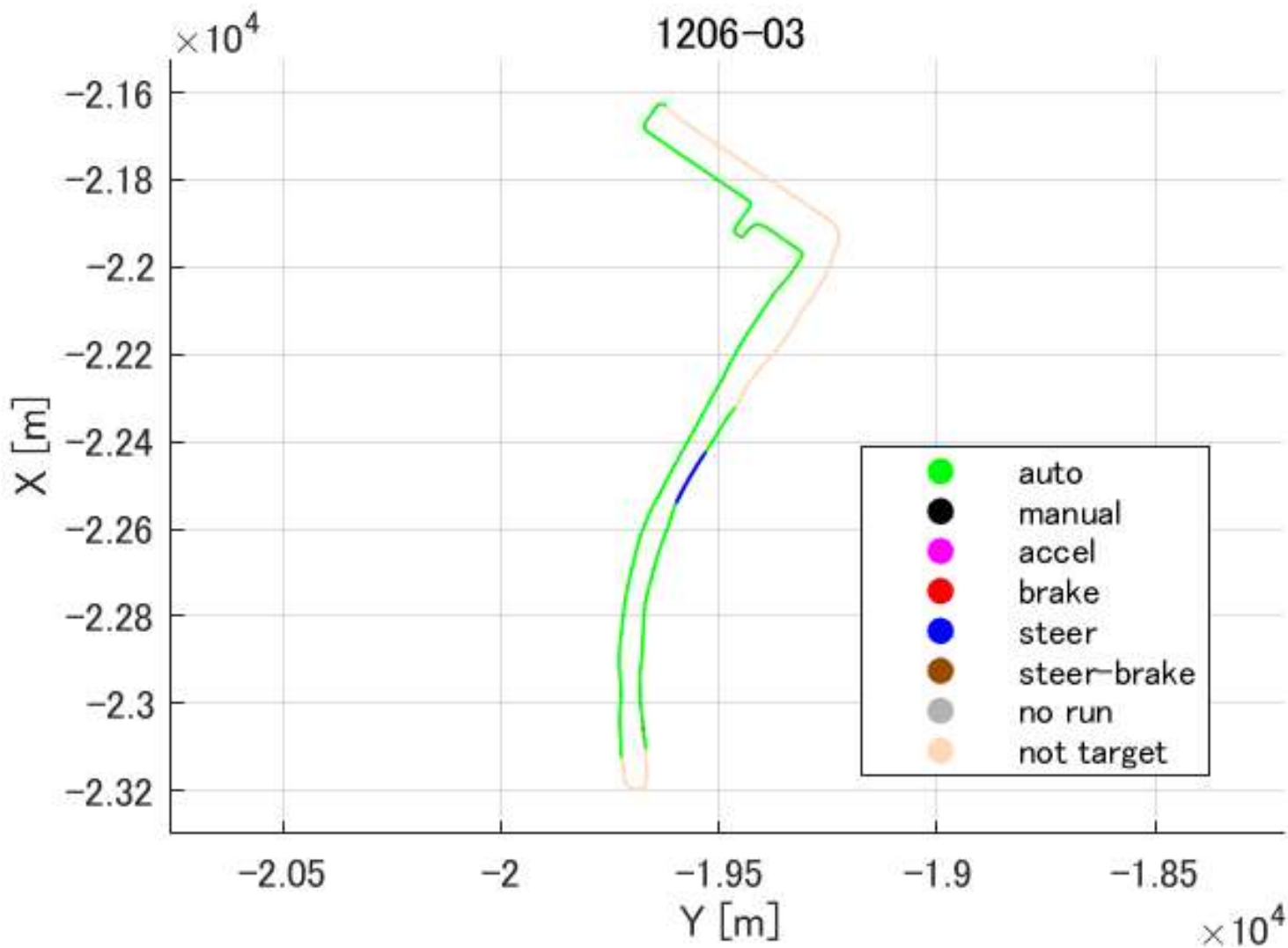
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740	-
自動走行距離	2,740	100.00
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.7	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/06 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



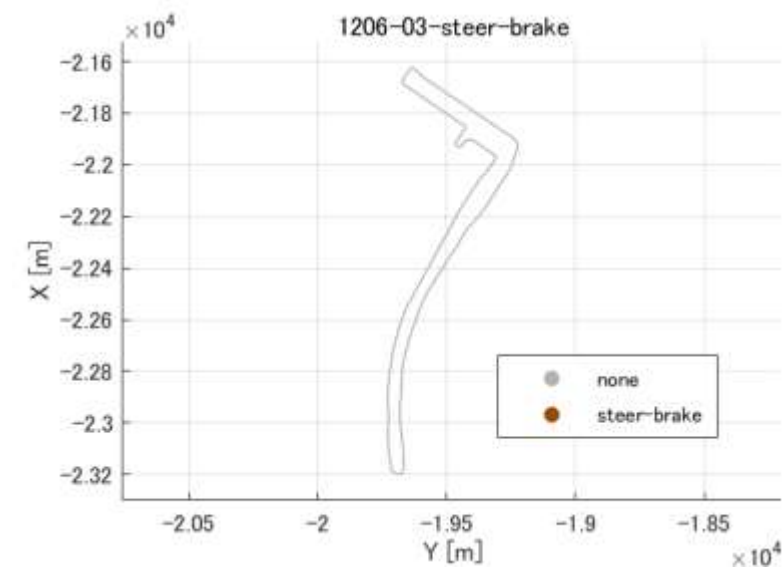
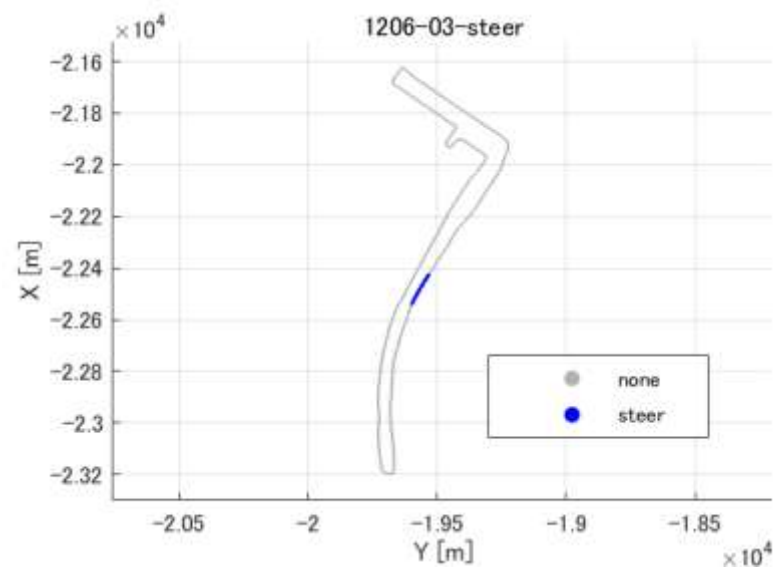
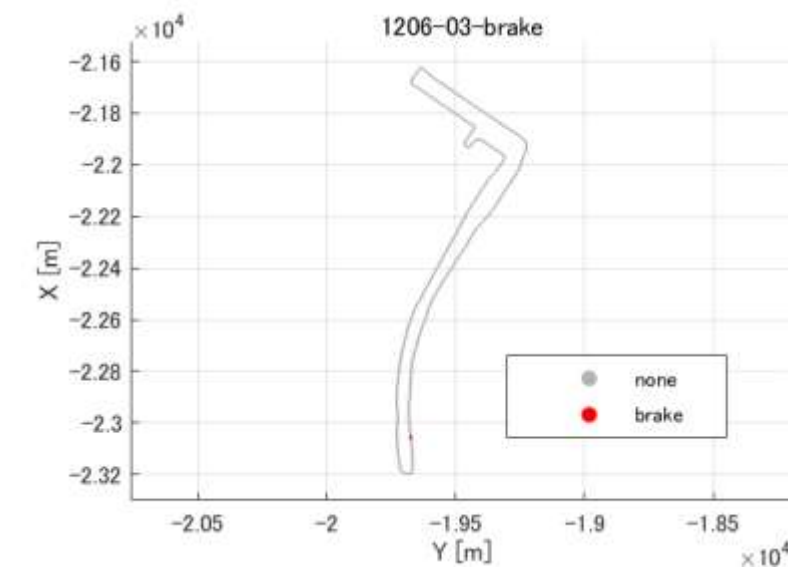
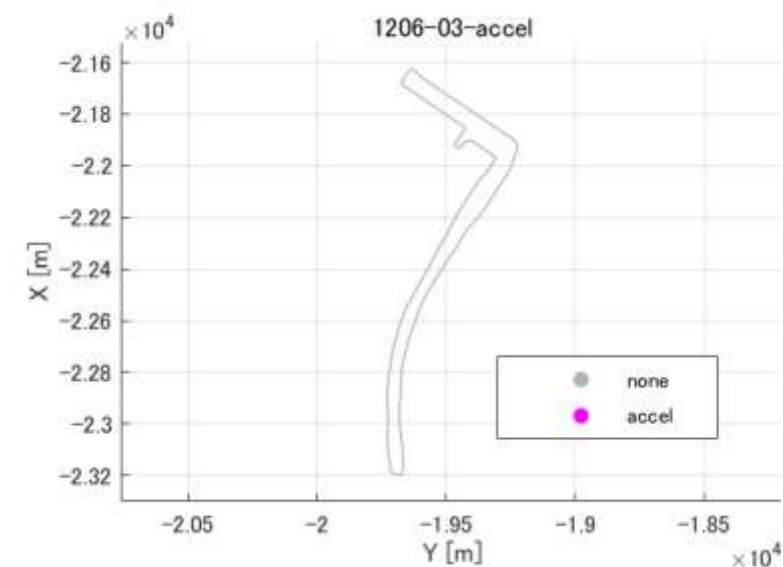
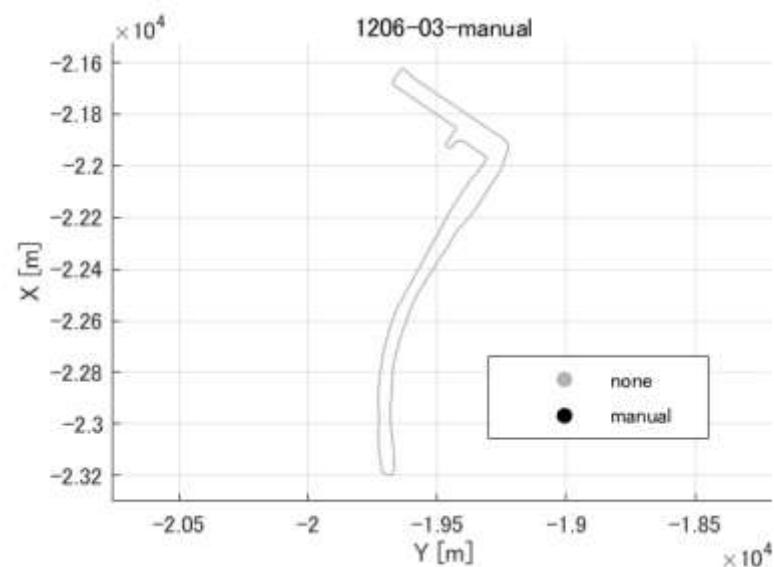
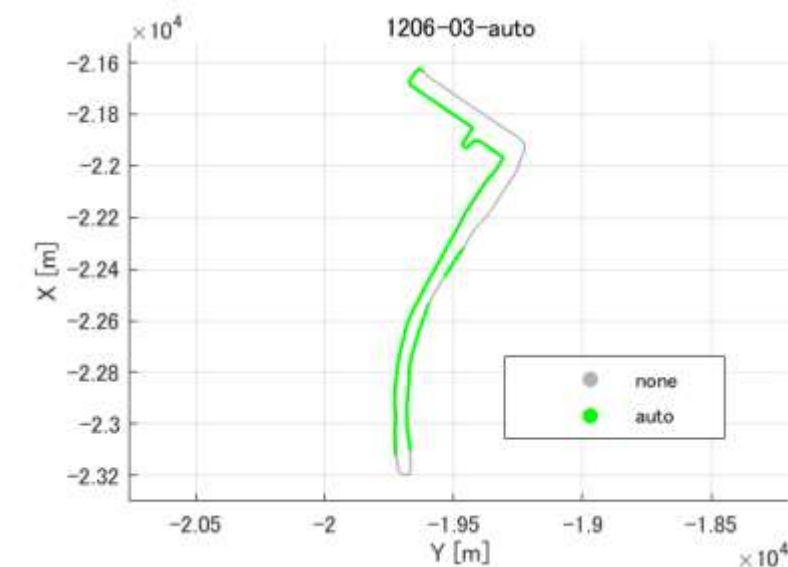


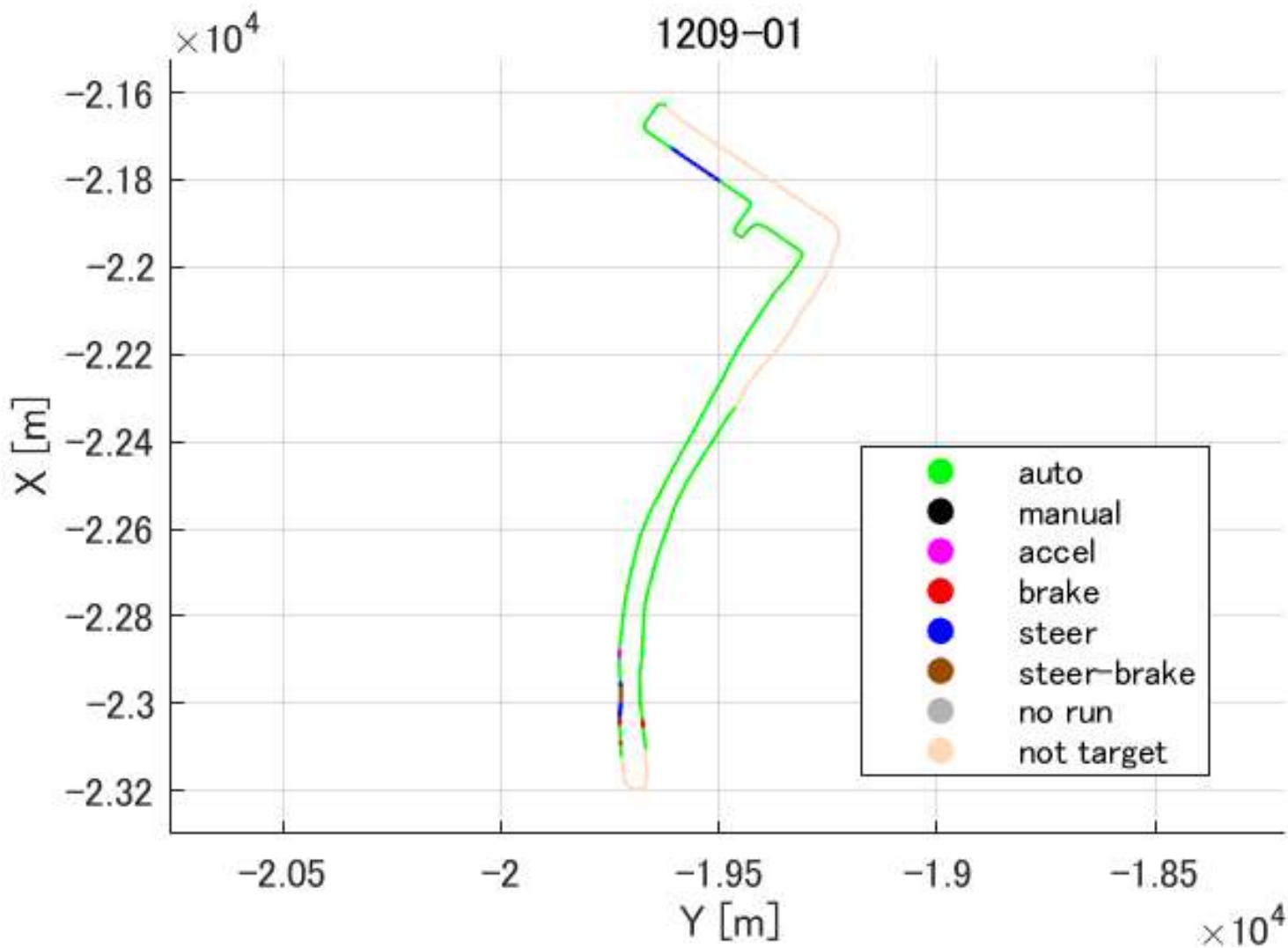
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.3	-
自動走行距離	2,611.6	95.28
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	1.0	0.03
ステアリングOR	128.7	4.69
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/06 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



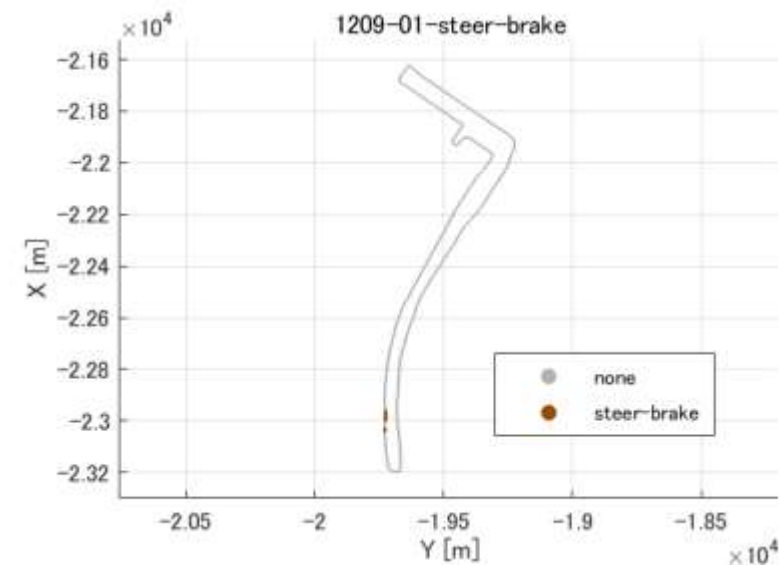
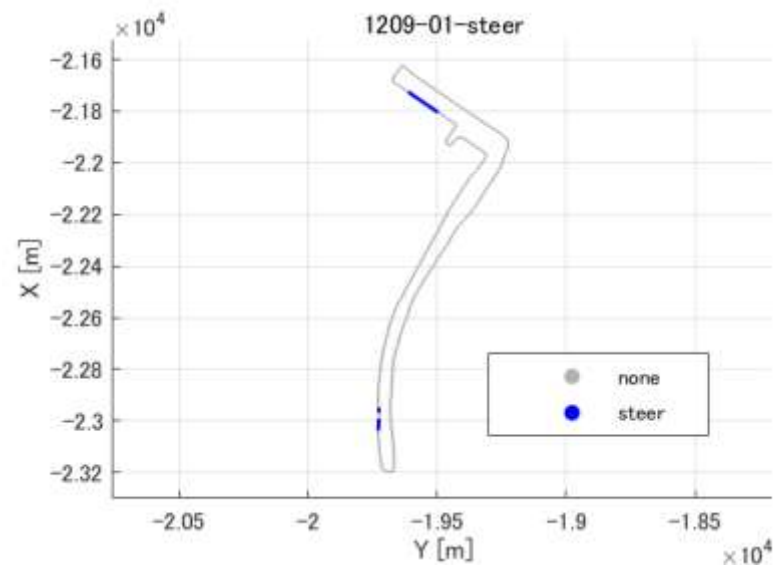
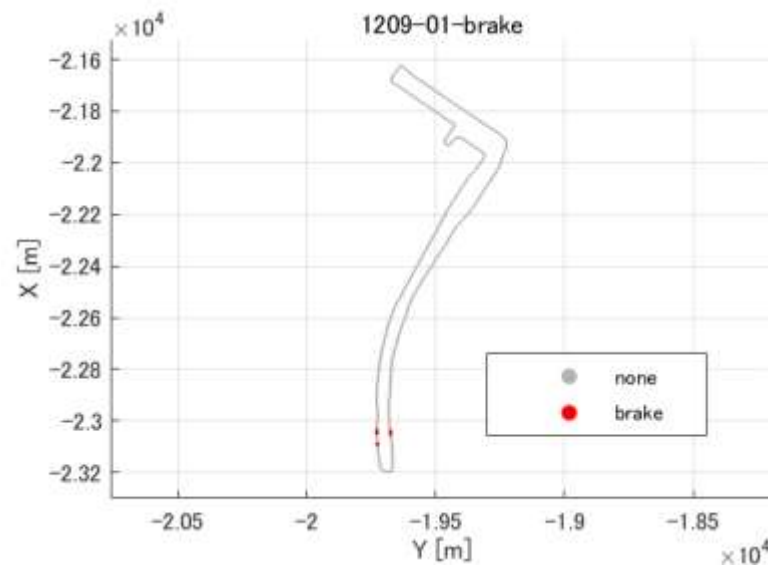
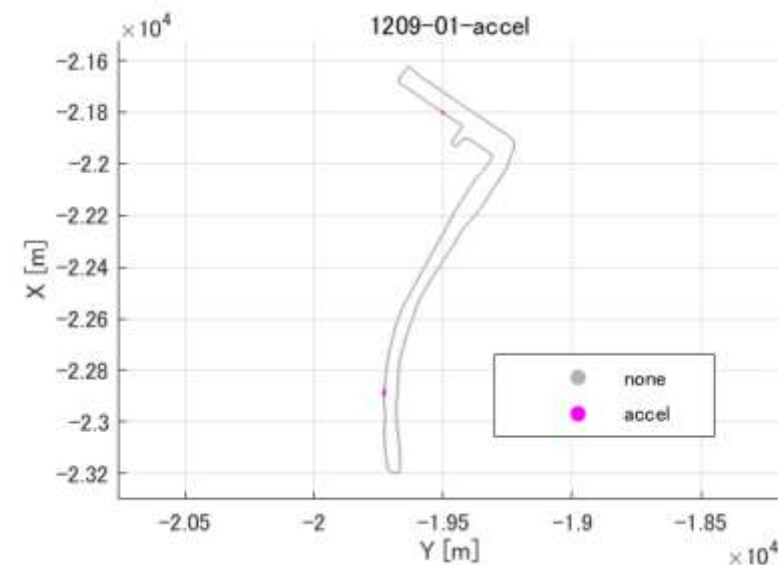
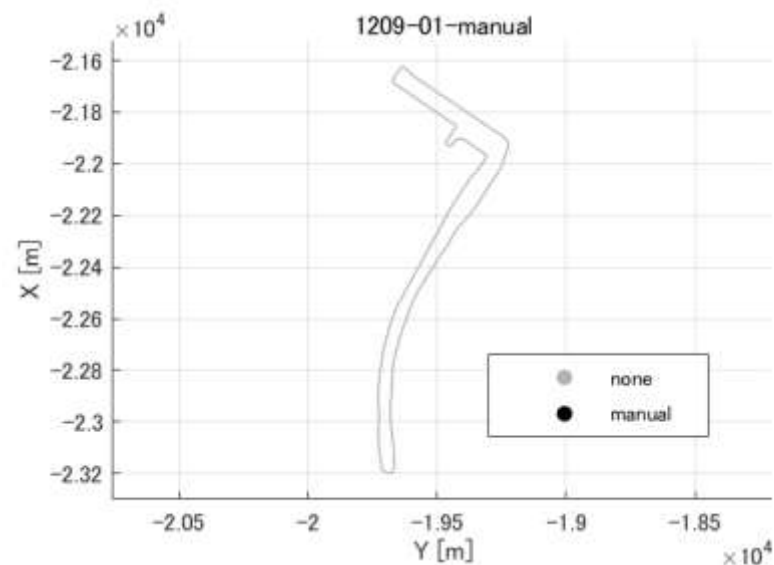
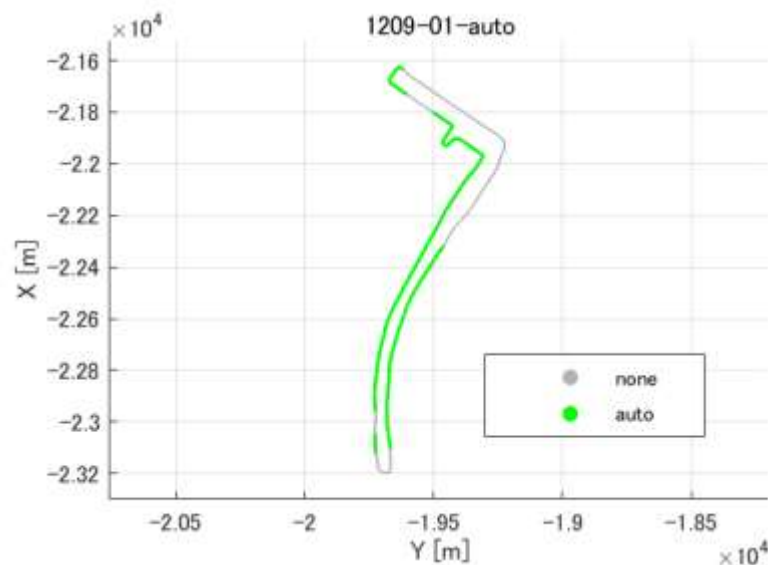


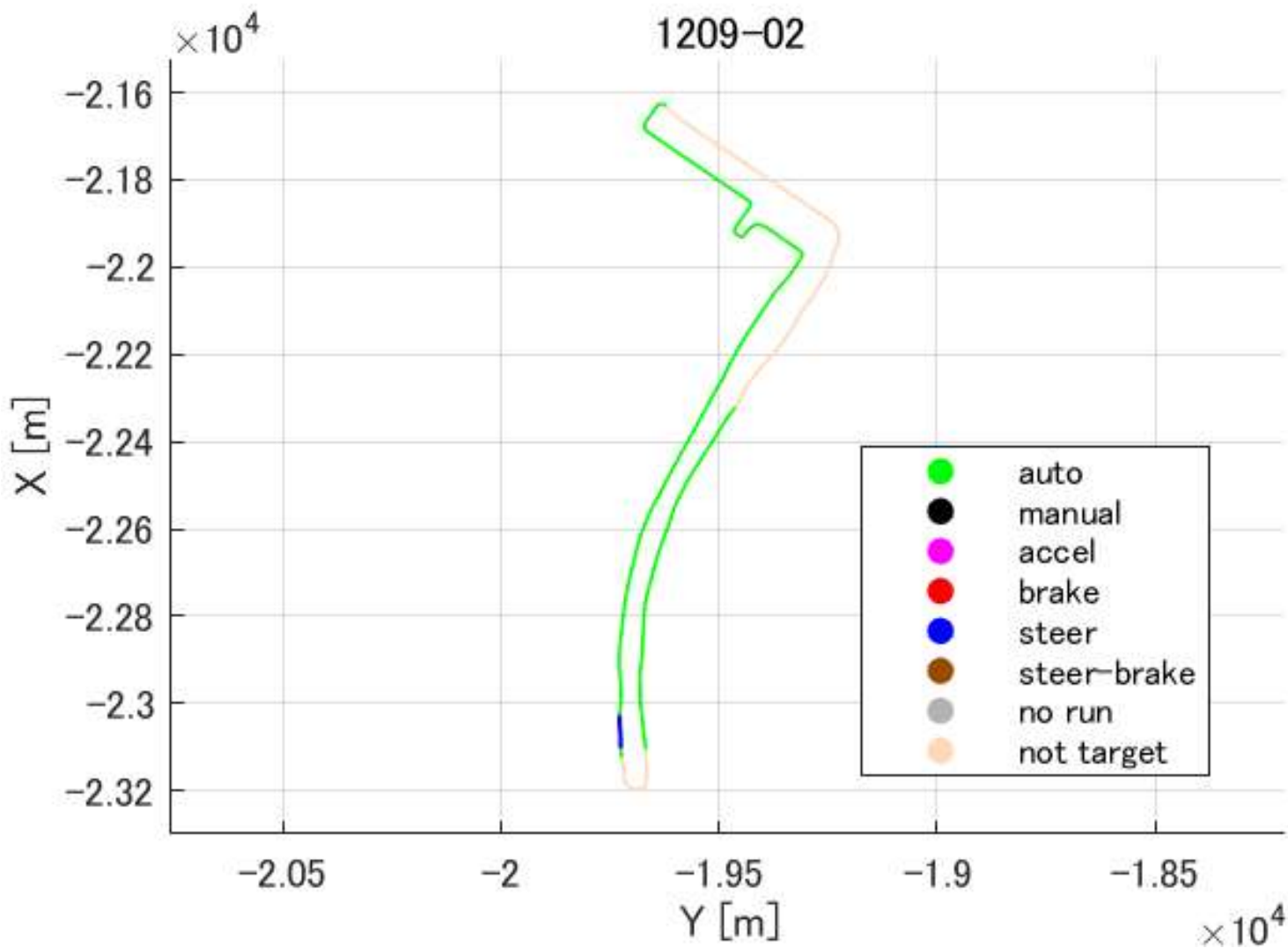
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.1	-
自動走行距離	2,485.8	90.68
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	14.4	0.53
ブレーキOR	28.0	1.02
ステアリングOR	174.5	6.37
ステアリングブレーキOR	38.4	1.40
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.0	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/09 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



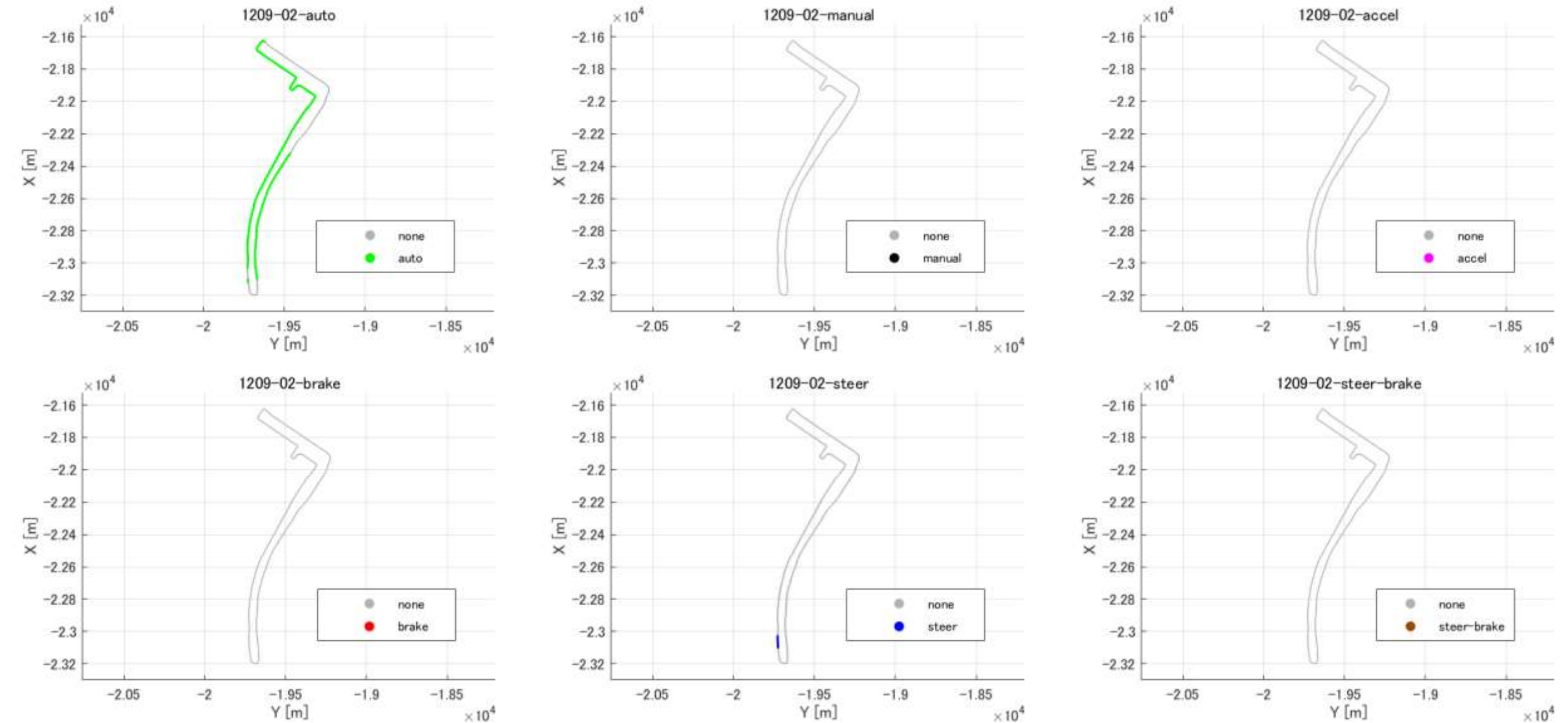


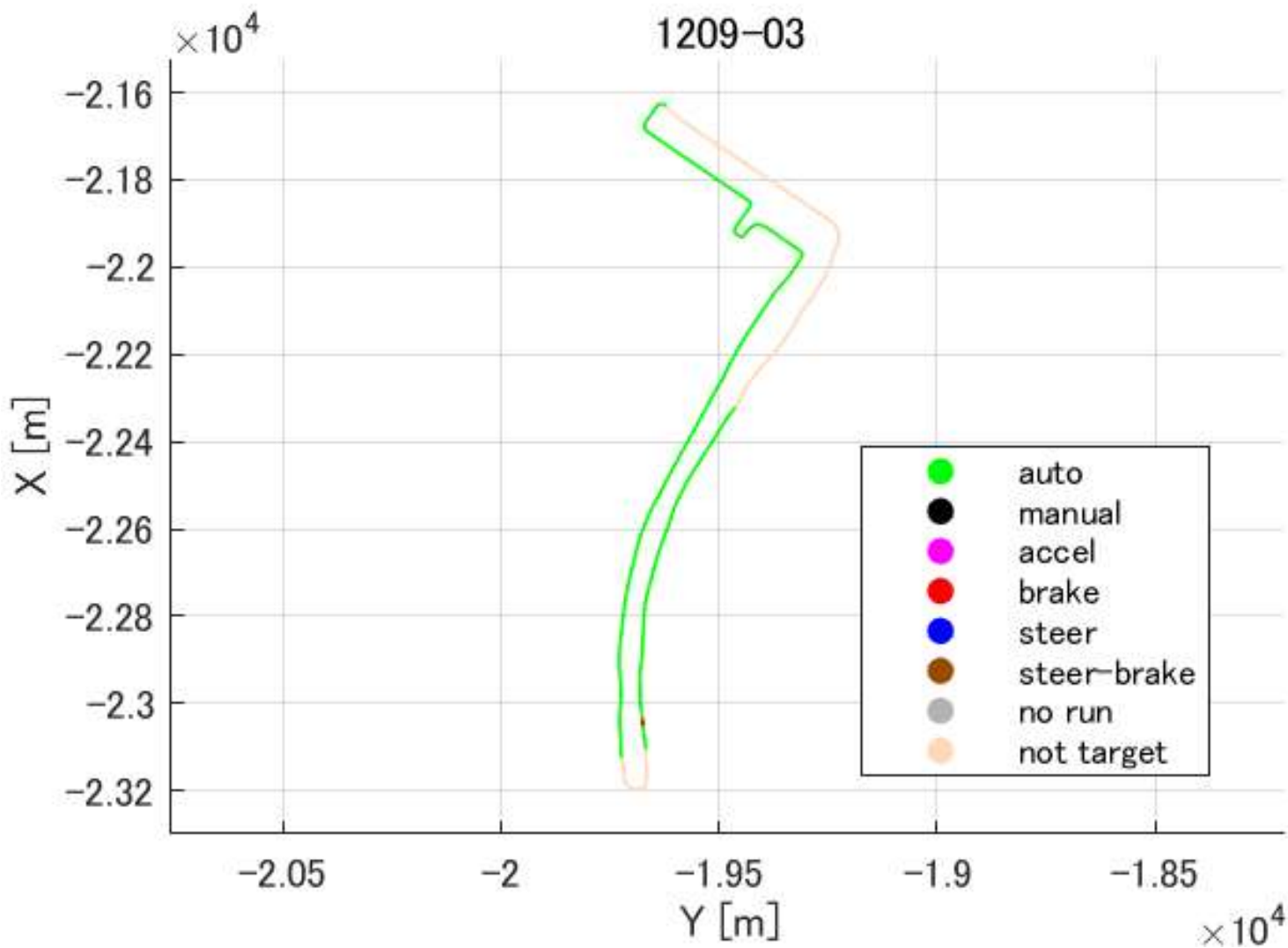
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,670.9	97.42
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	70.7	2.58
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/09 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



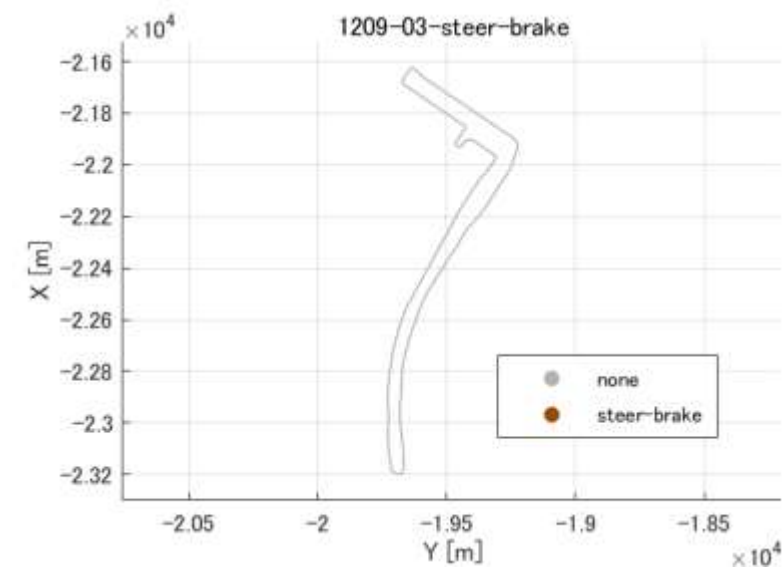
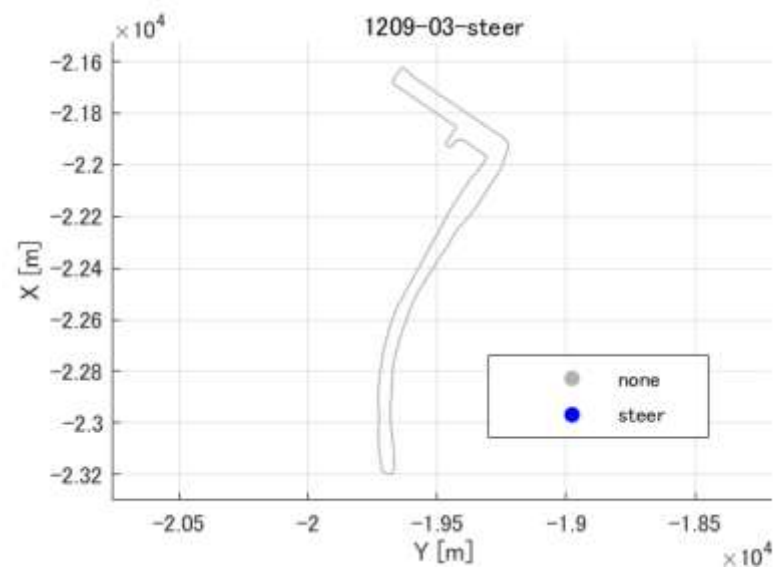
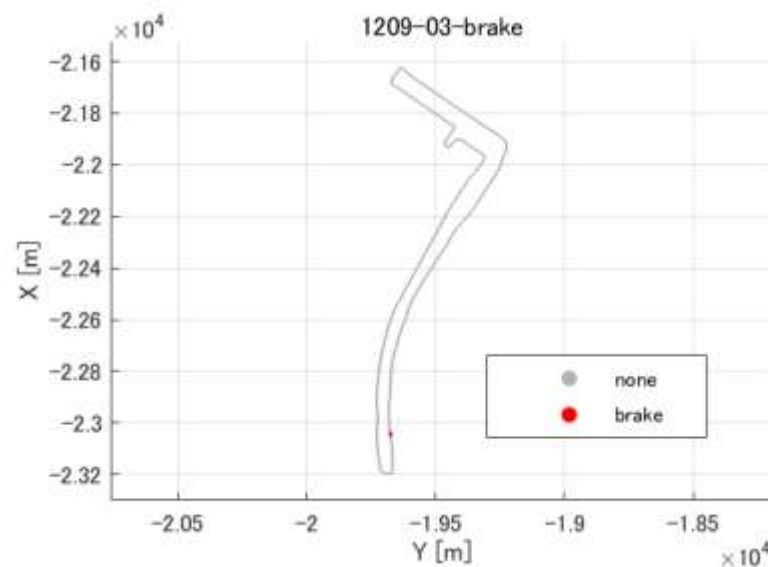
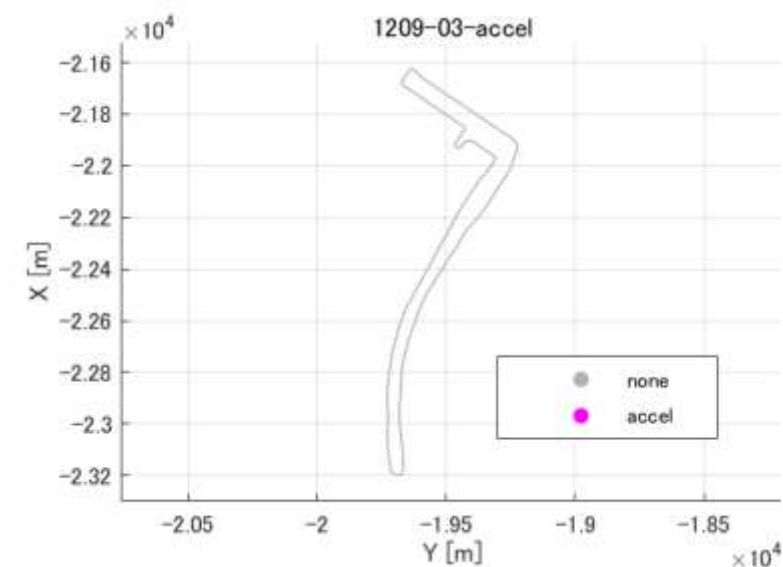
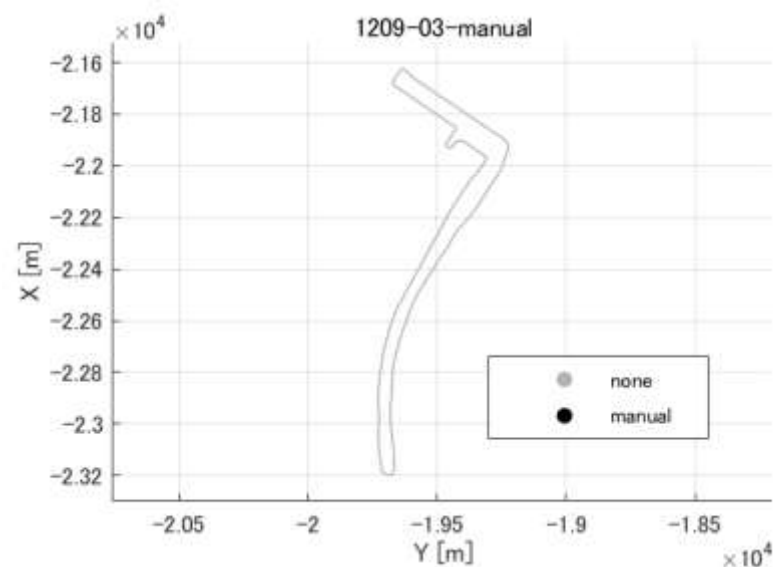
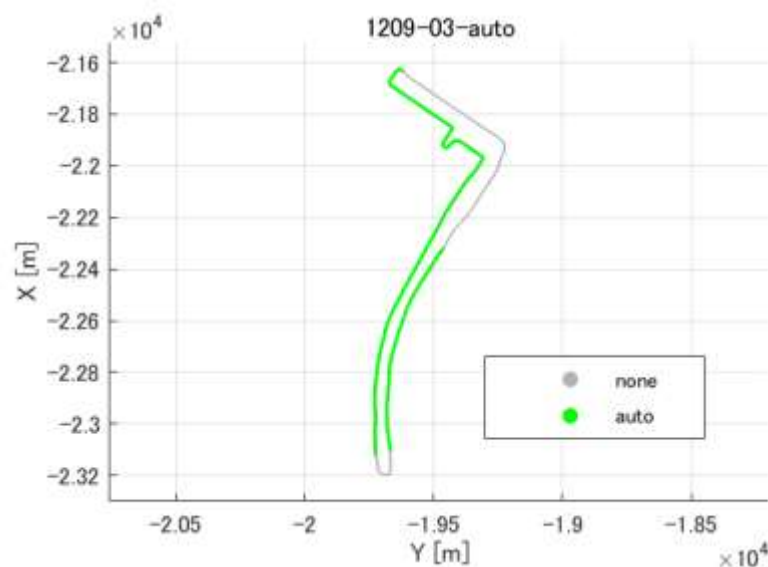


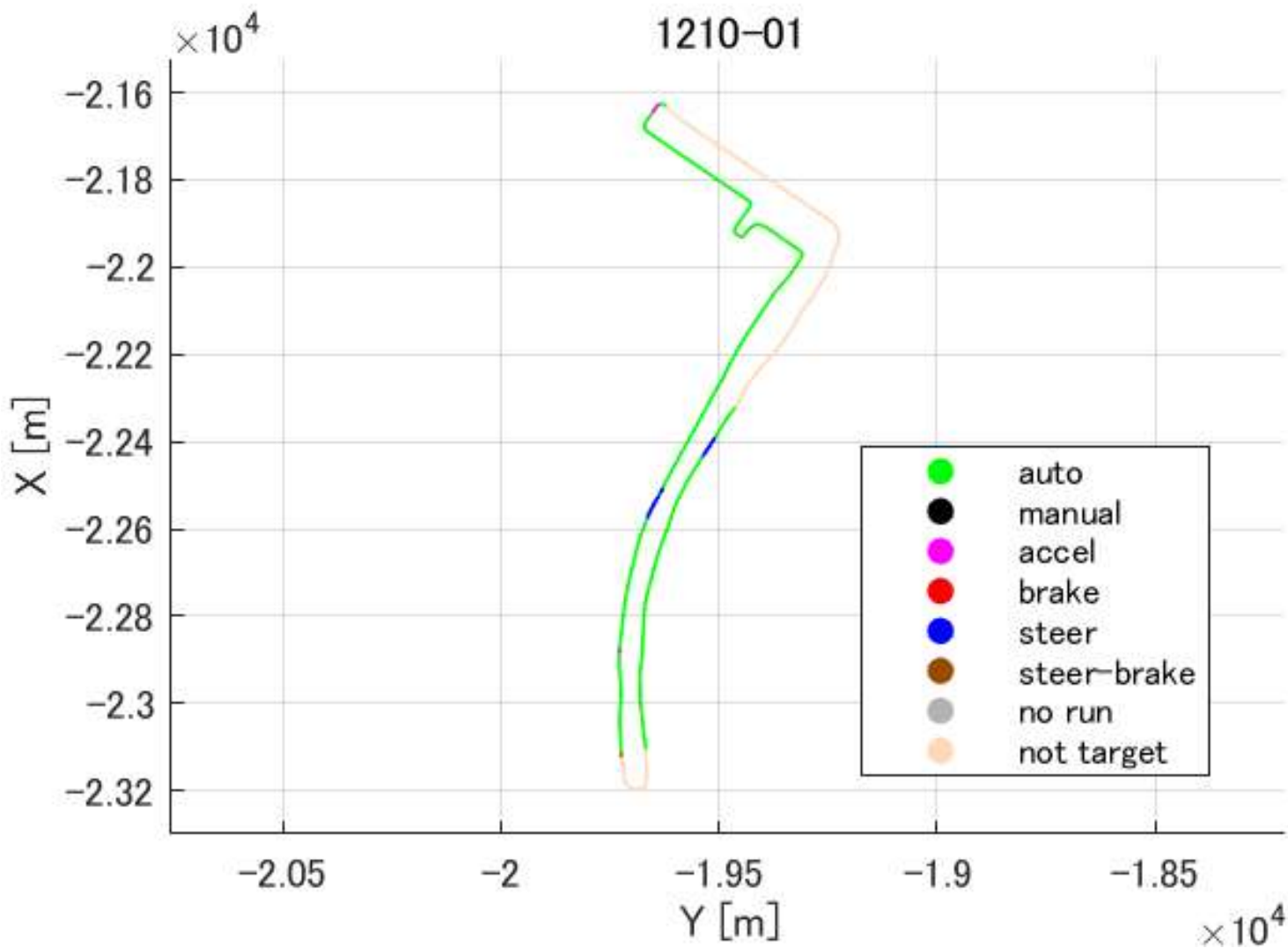
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,733.4	99.70
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	8.2	0.30
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/09 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



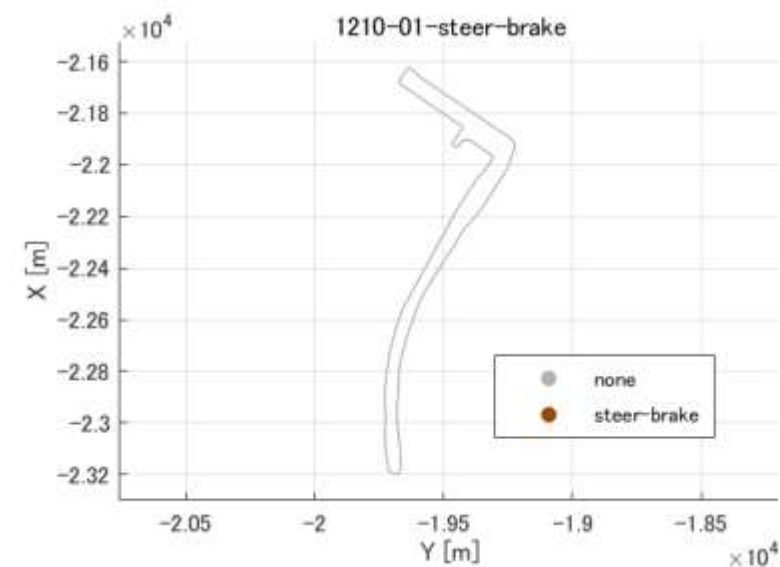
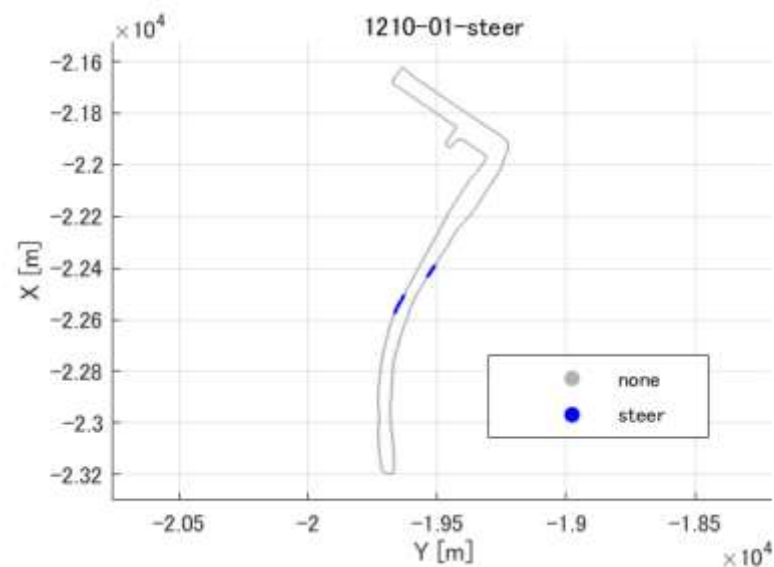
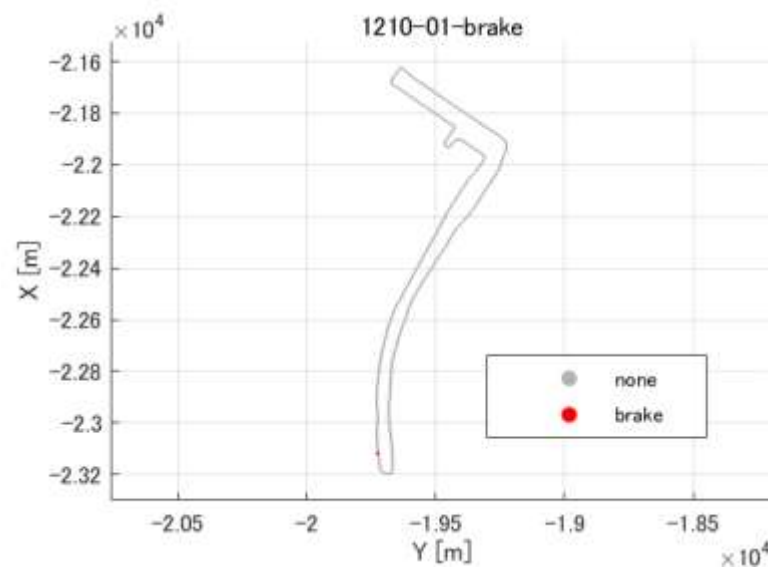
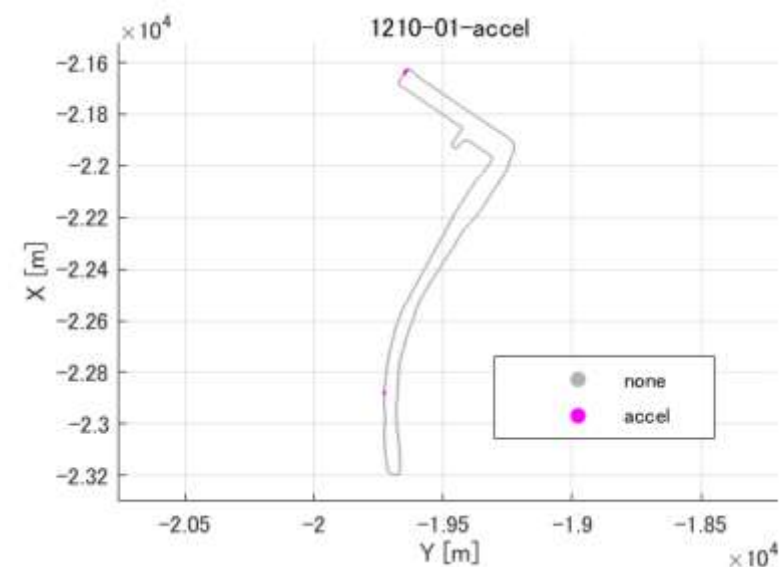
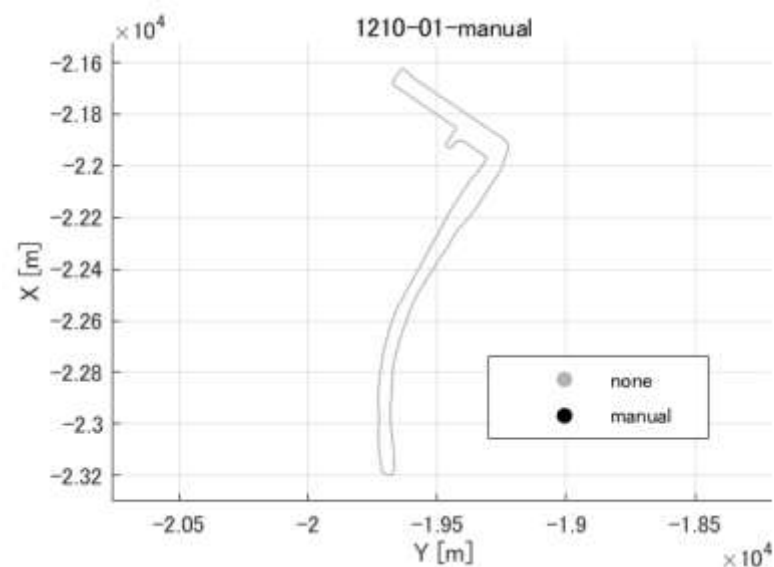
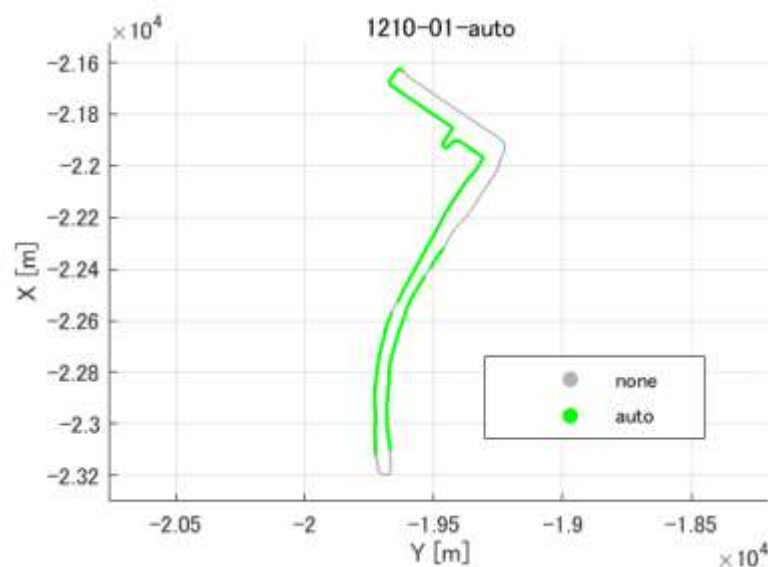


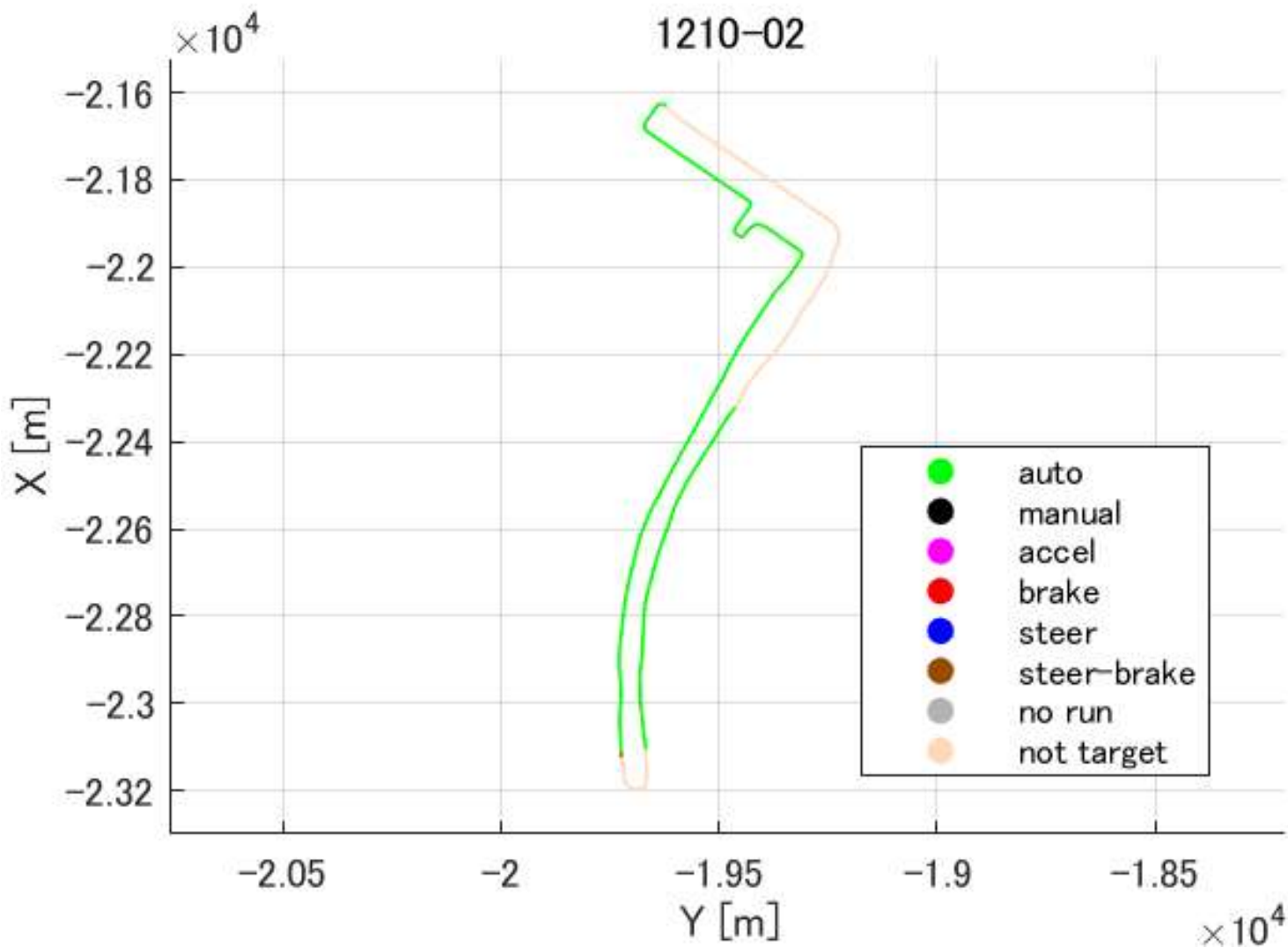
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.8	-
自動走行距離	2,615.4	95.43
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	18.2	0.66
ブレーキOR	0.1	0.00
ステアリングOR	107.1	3.91
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.3	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/10 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



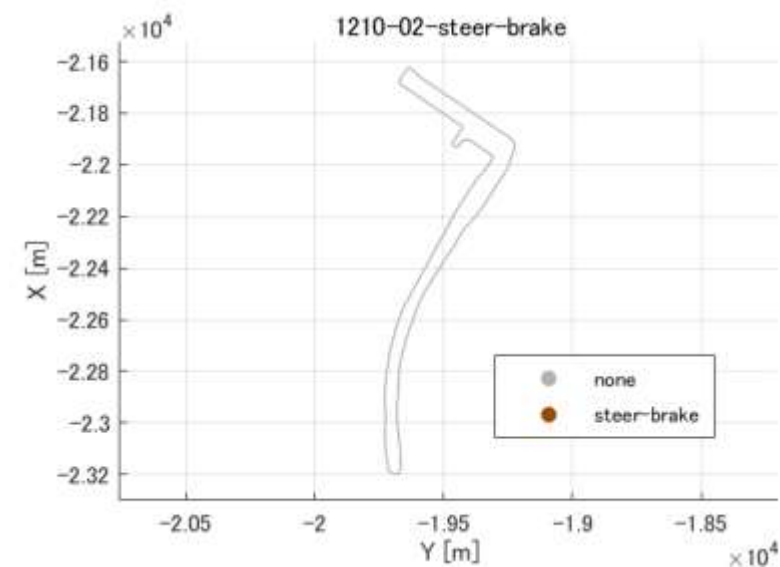
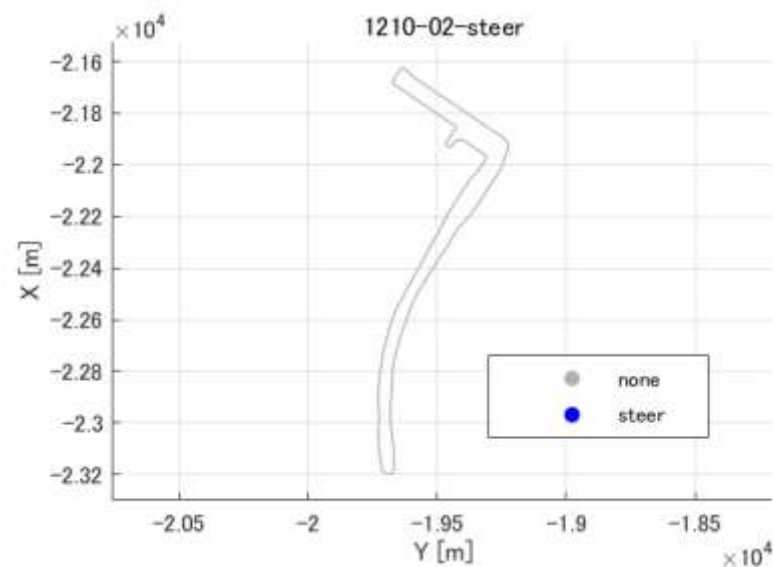
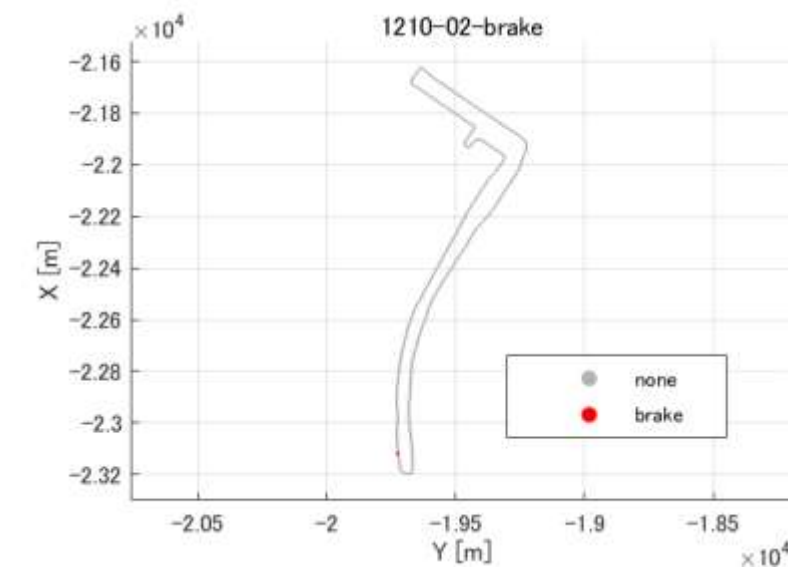
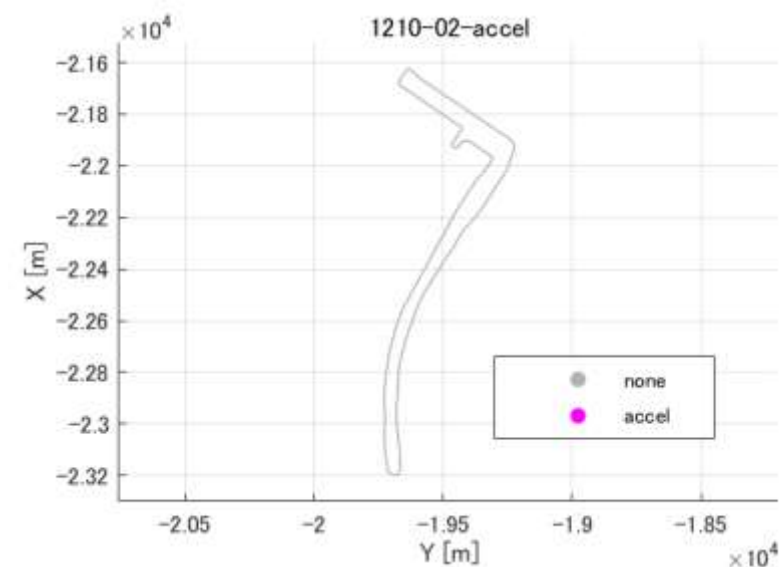
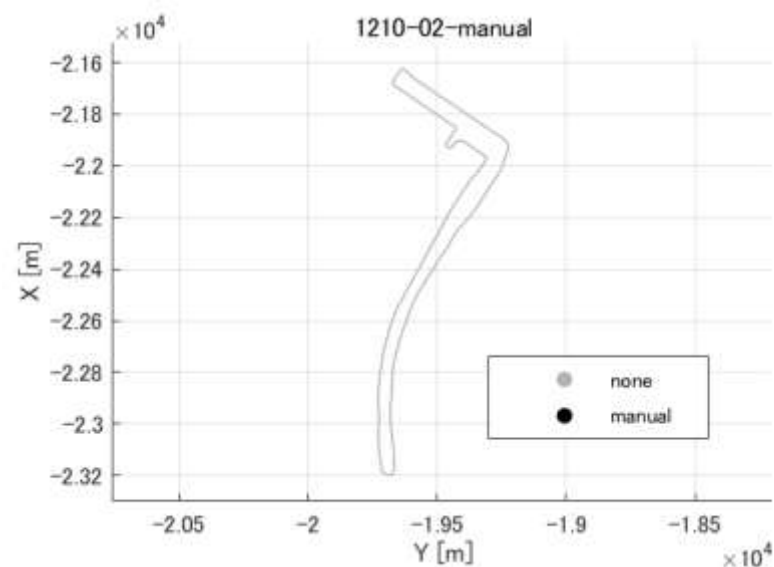
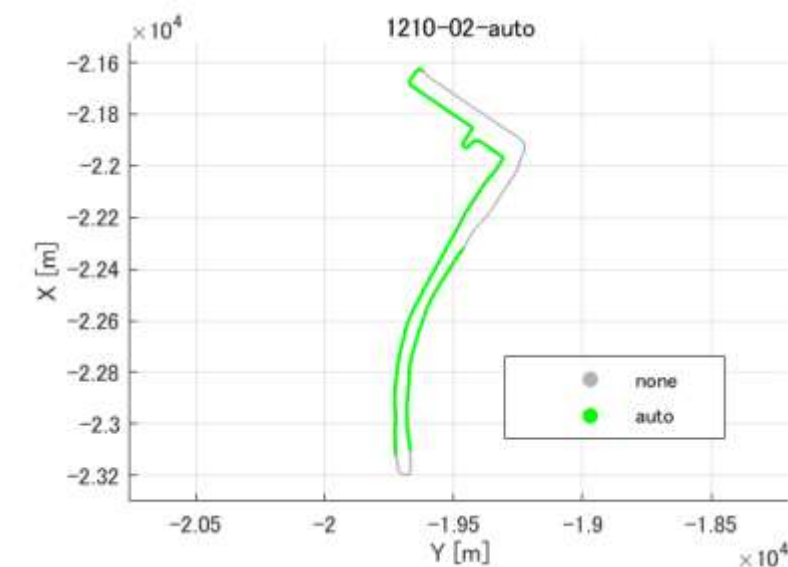


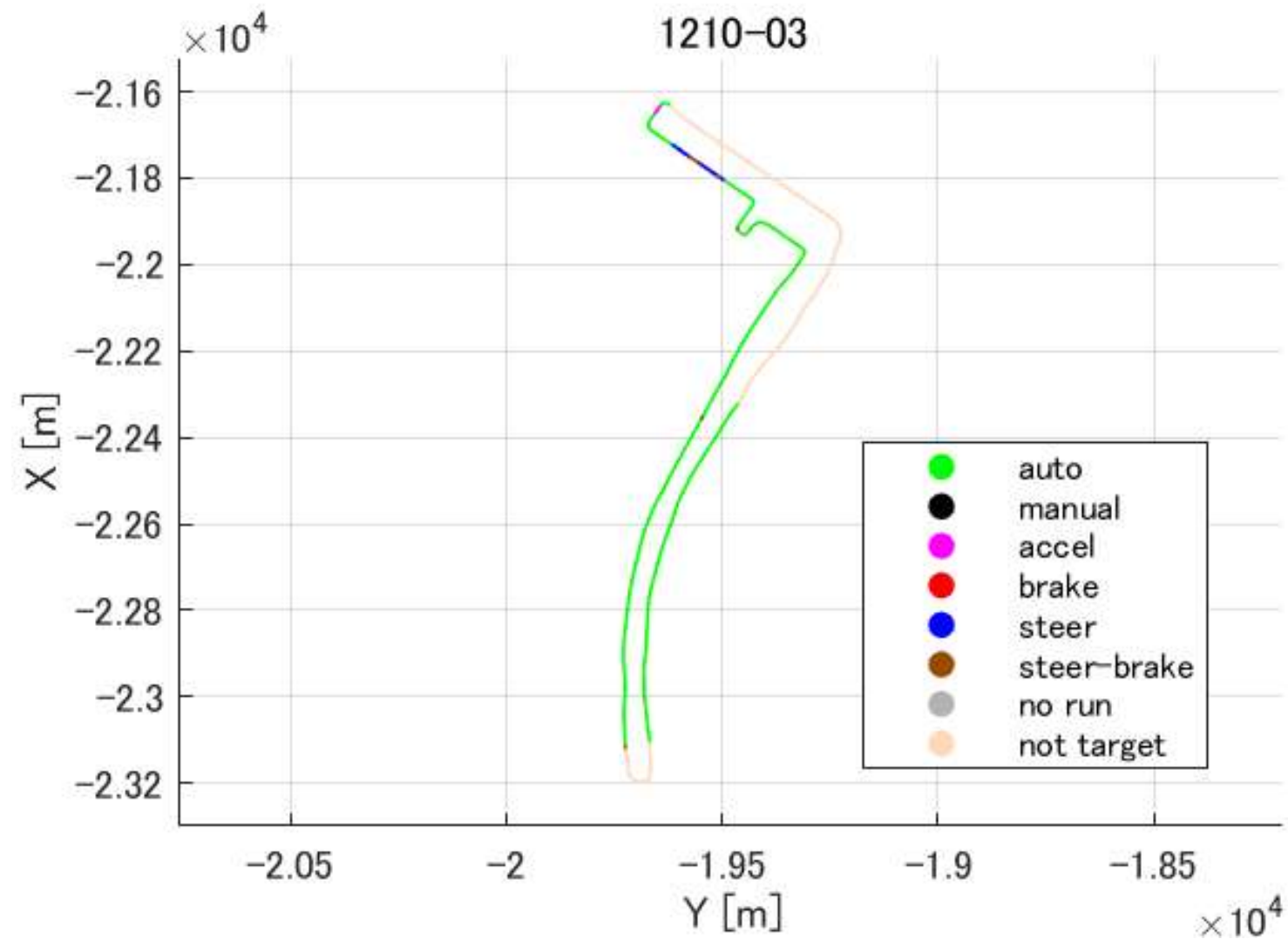
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.9	-
自動走行距離	2,740.8	99.996
手動走行距離	0.0	0.000
アクセルOR	0.0	0.000
ブレーキOR	0.1	0.004
ステアリングOR	0.0	0.000
ステアリングブレーキOR	0.0	0.000
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.2	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/10 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



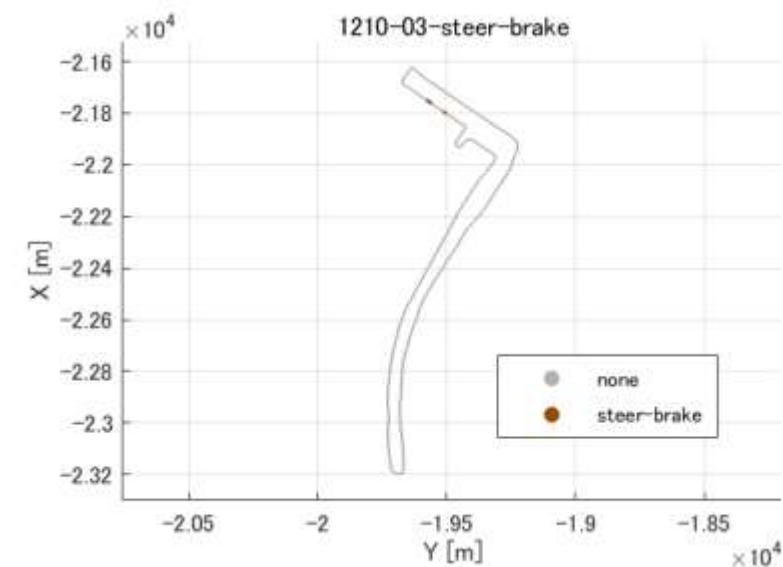
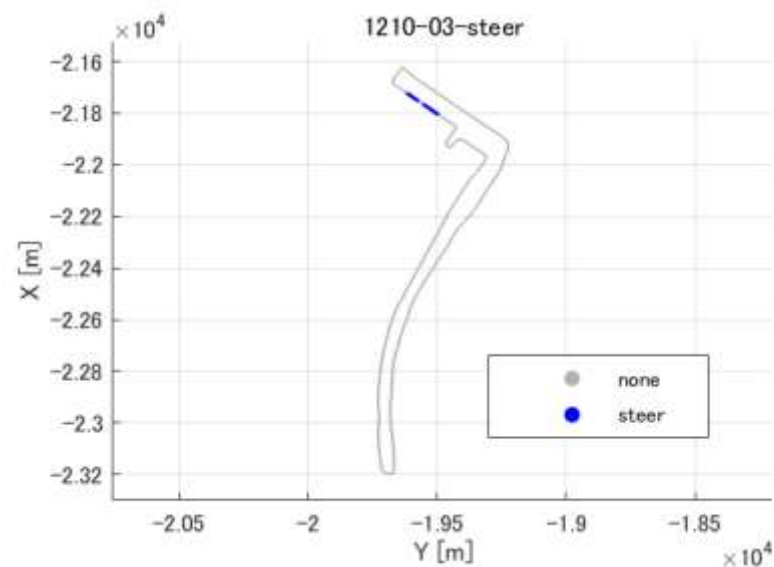
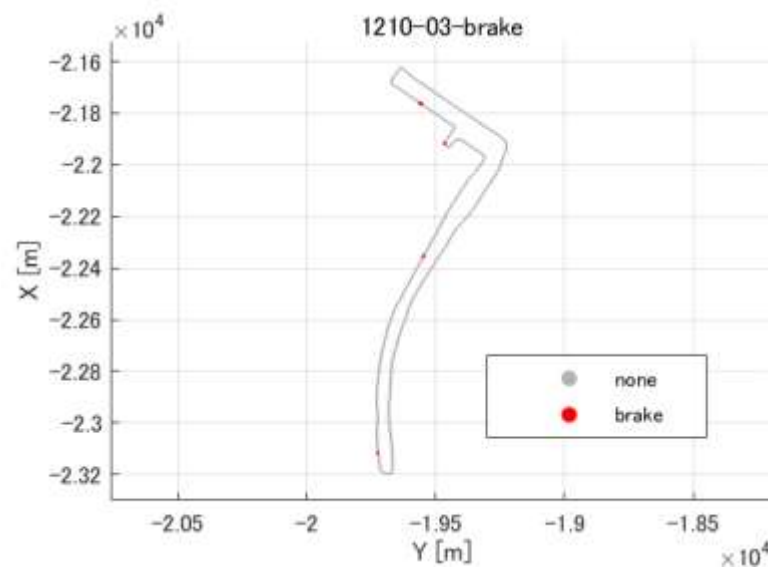
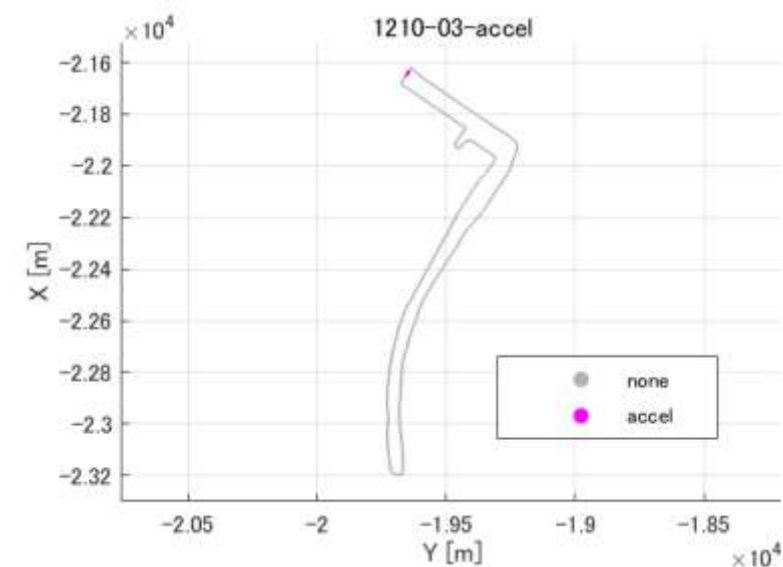
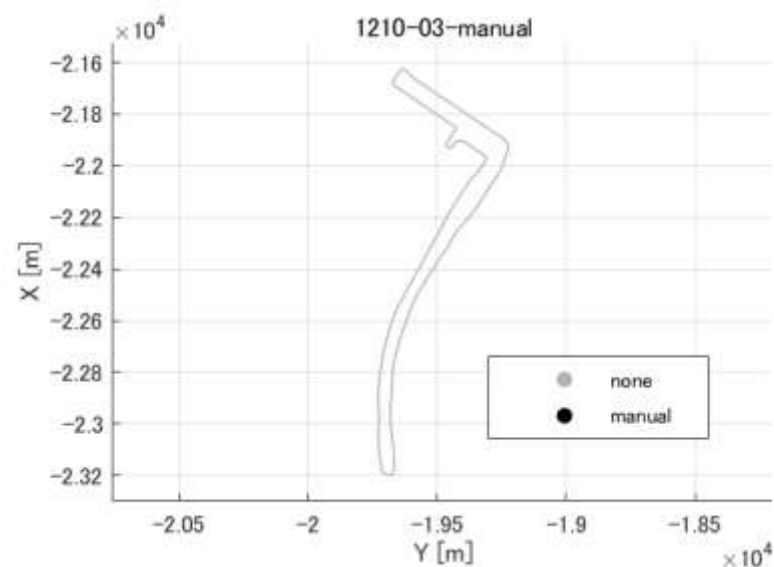
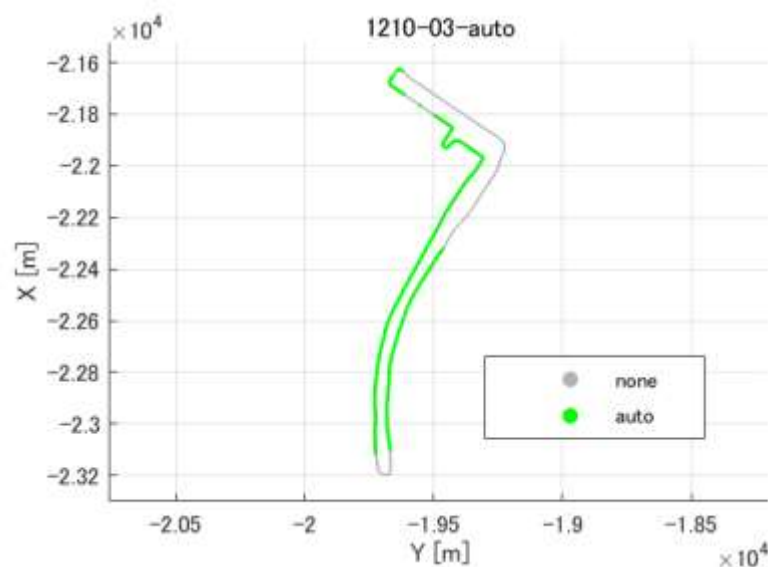


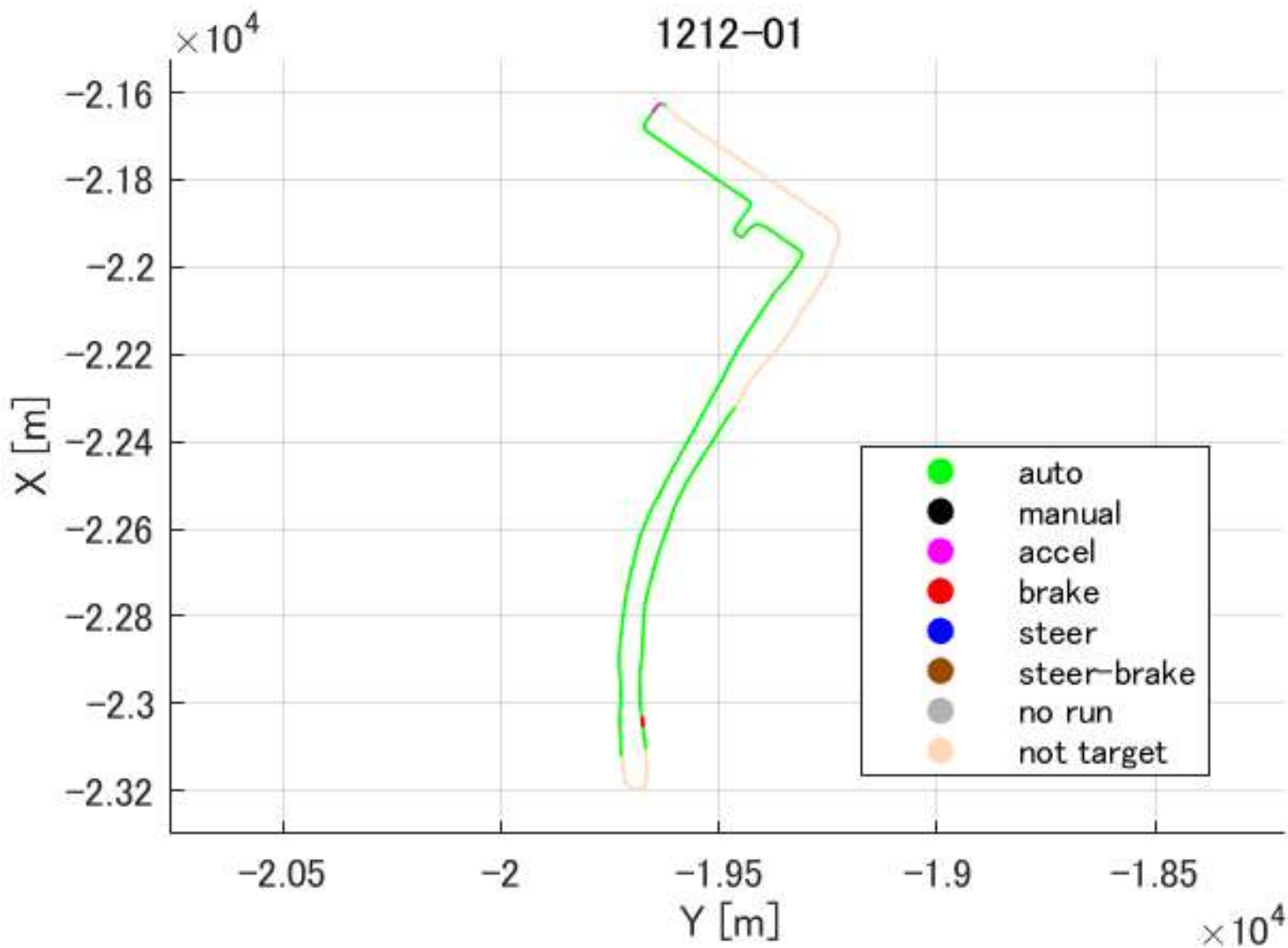
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,739.4	-
自動走行距離	2,583.7	94.28
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	15.9	0.58
ブレーキOR	10.7	0.39
ステアリングOR	113.3	4.14
ステアリングブレーキOR	16.8	0.61
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,169.7	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/10 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



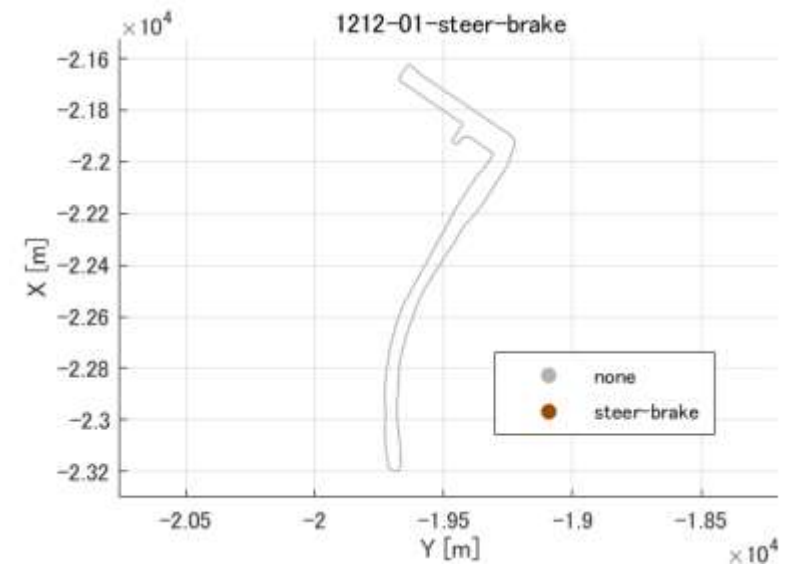
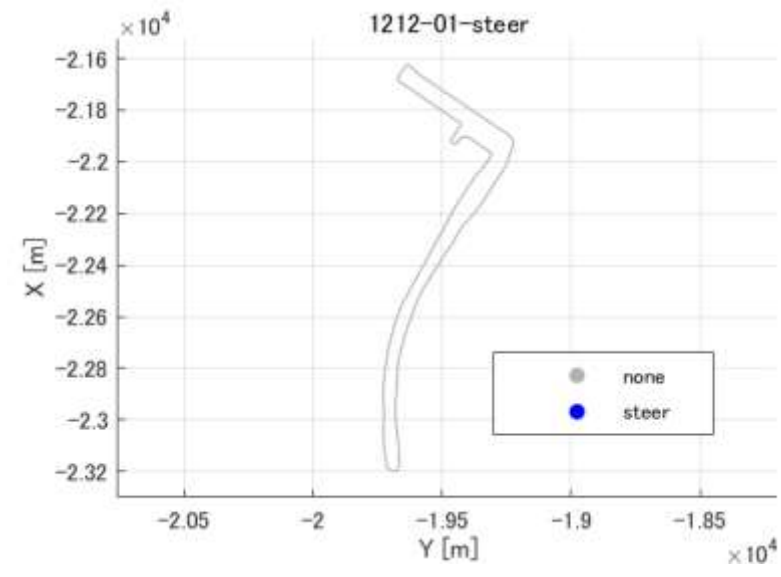
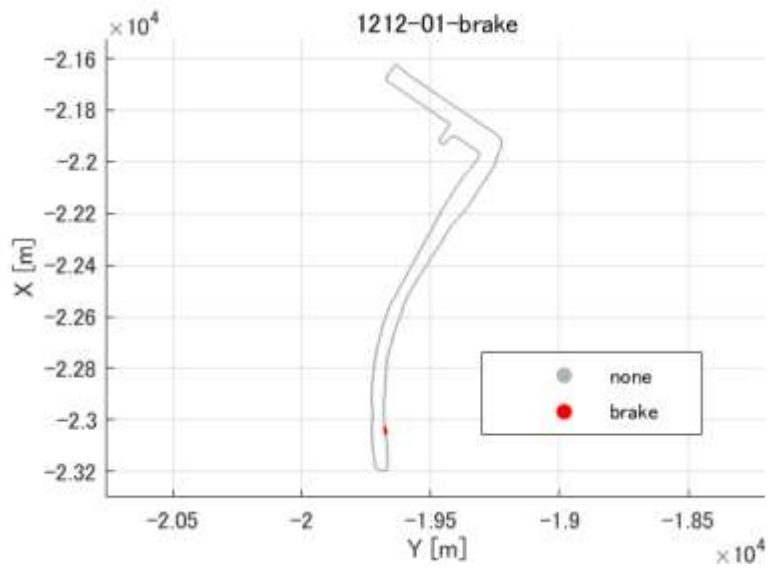
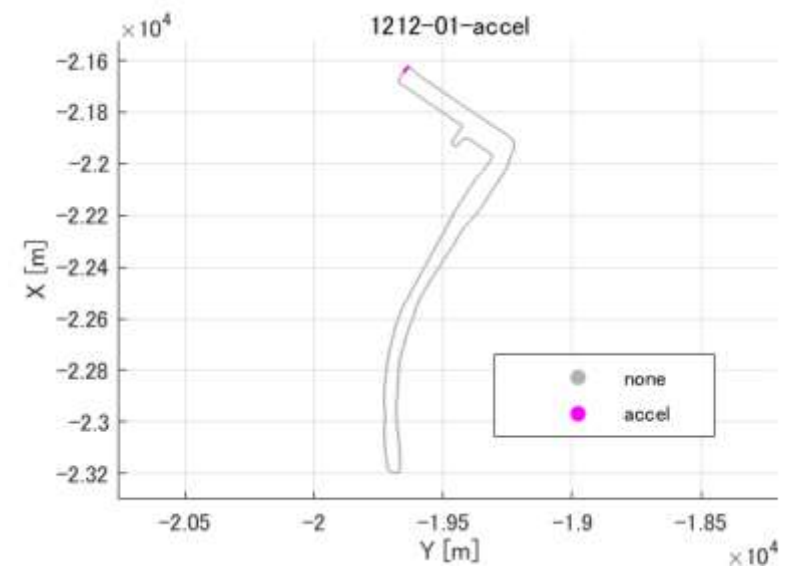
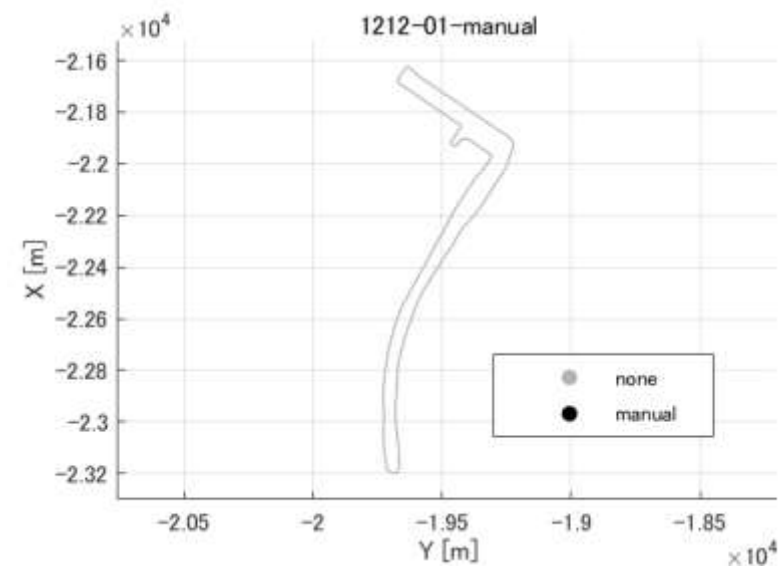
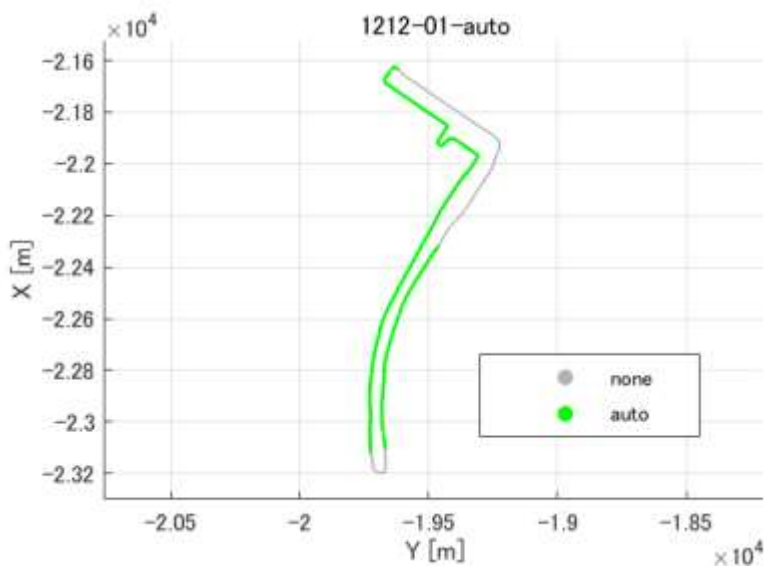


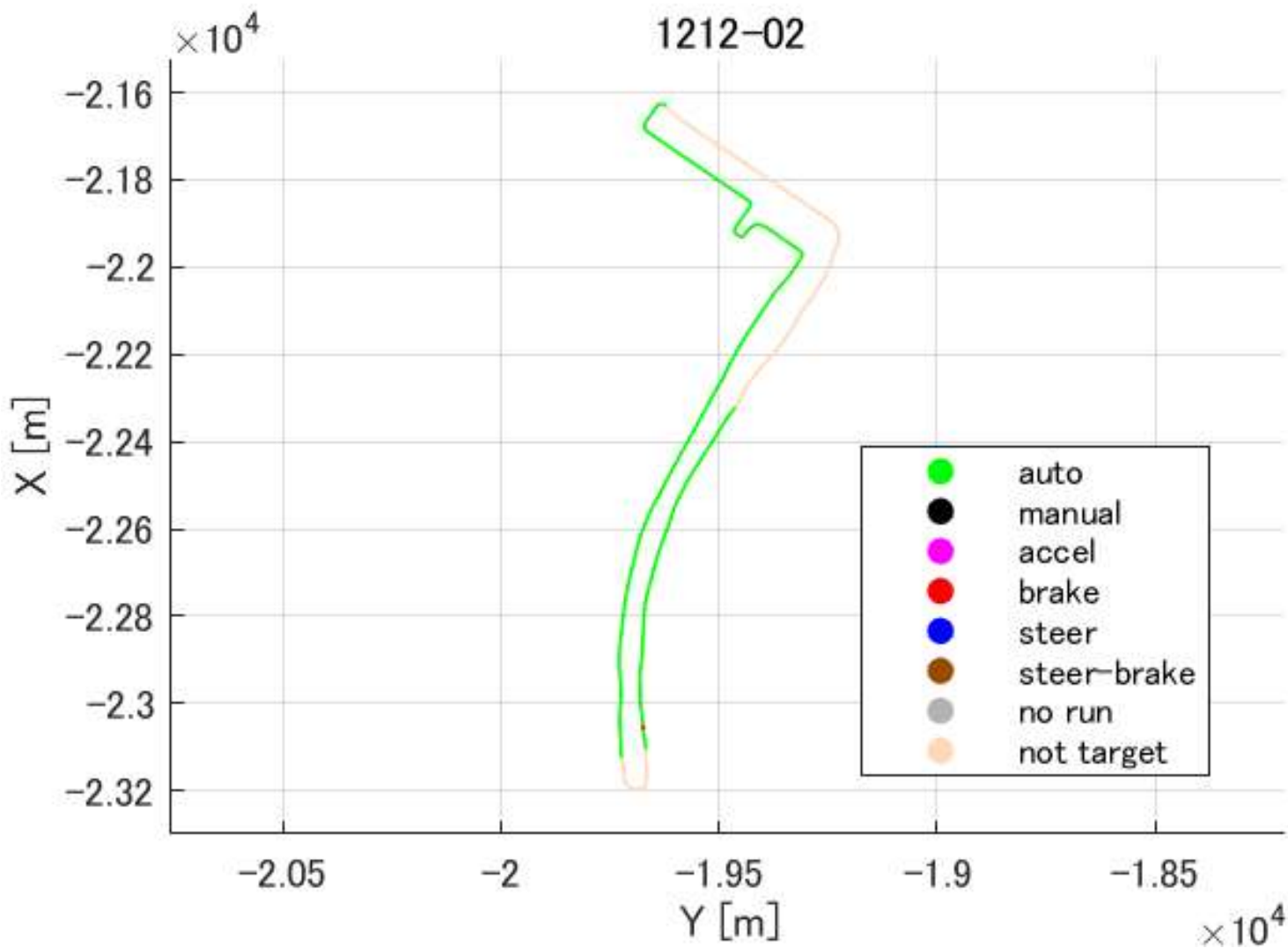
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,740.3	-
自動走行距離	2,706.1	98.76
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	15.2	0.55
ブレーキOR	19.0	0.69
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,168.8	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/12 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



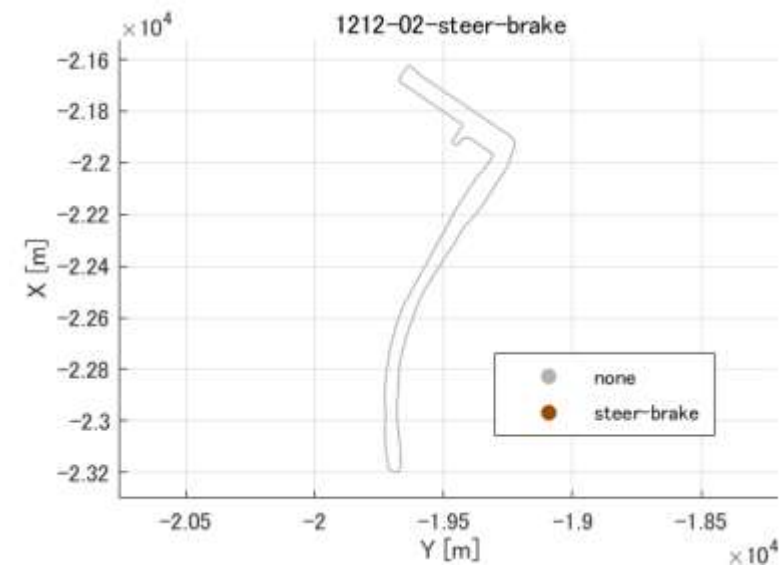
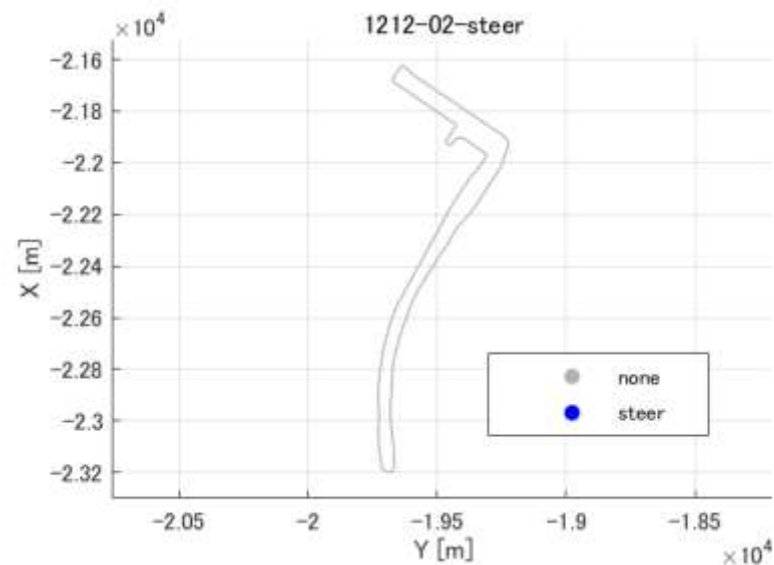
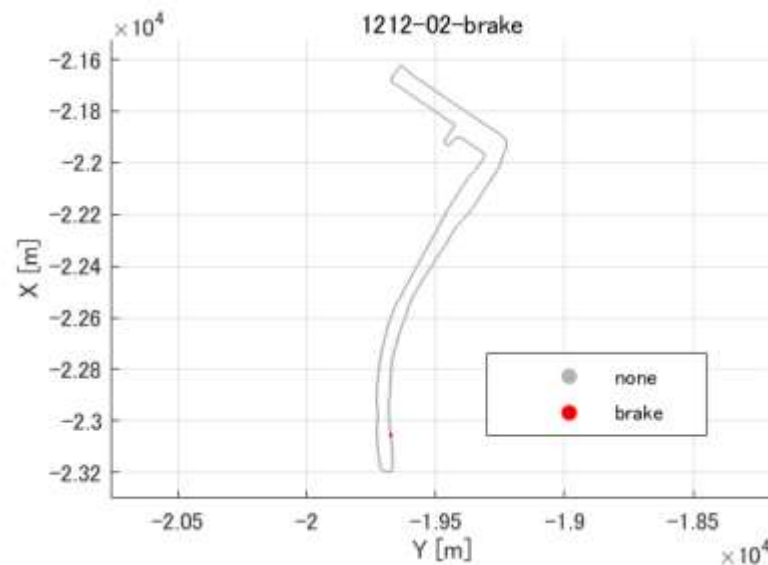
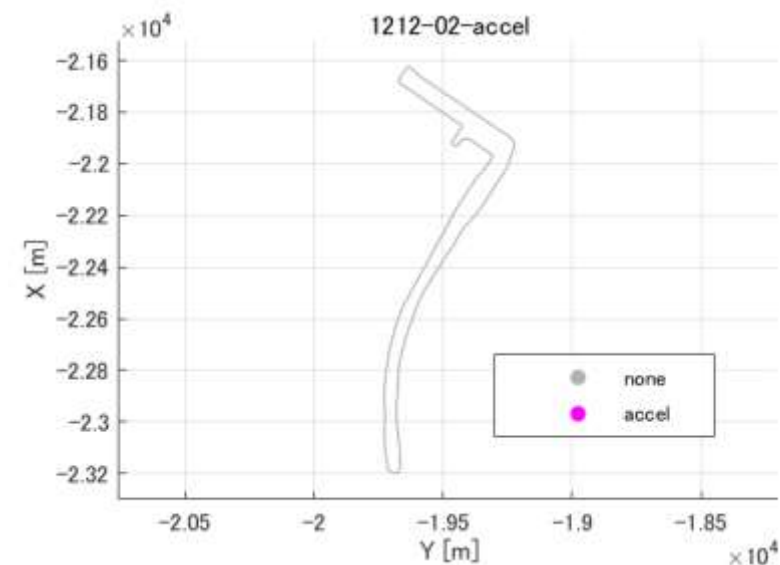
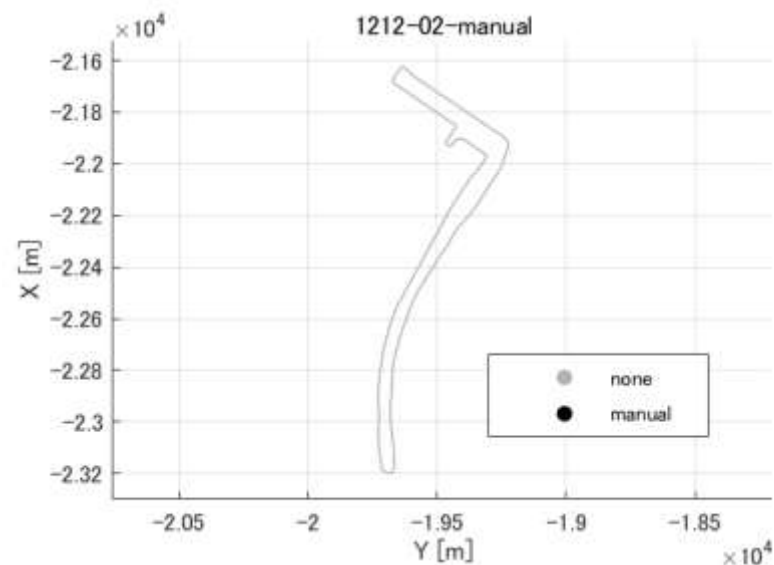
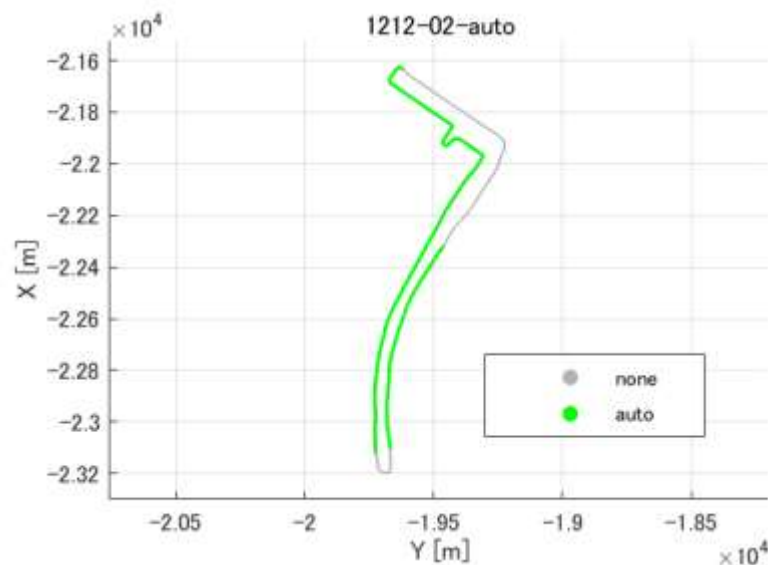


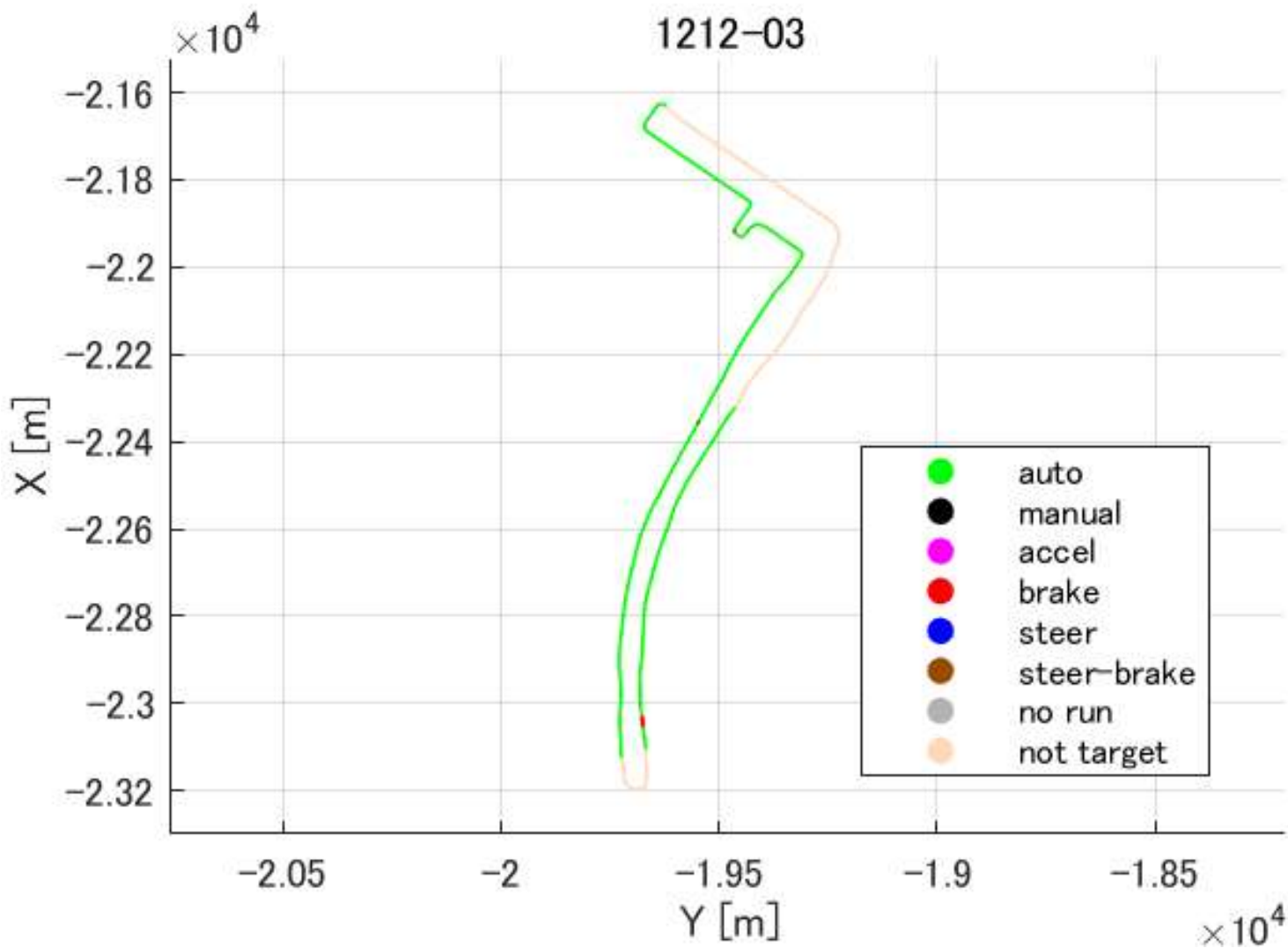
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,738.8	99.90
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	2.8	0.10
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/12 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



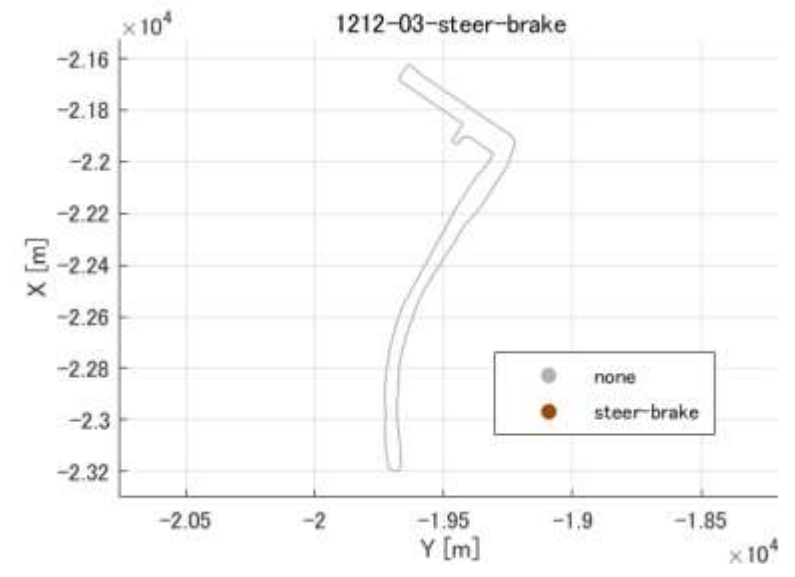
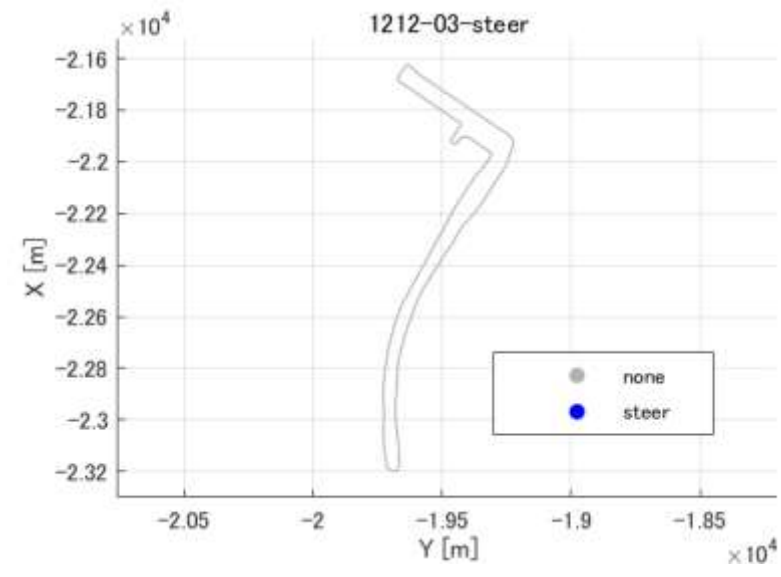
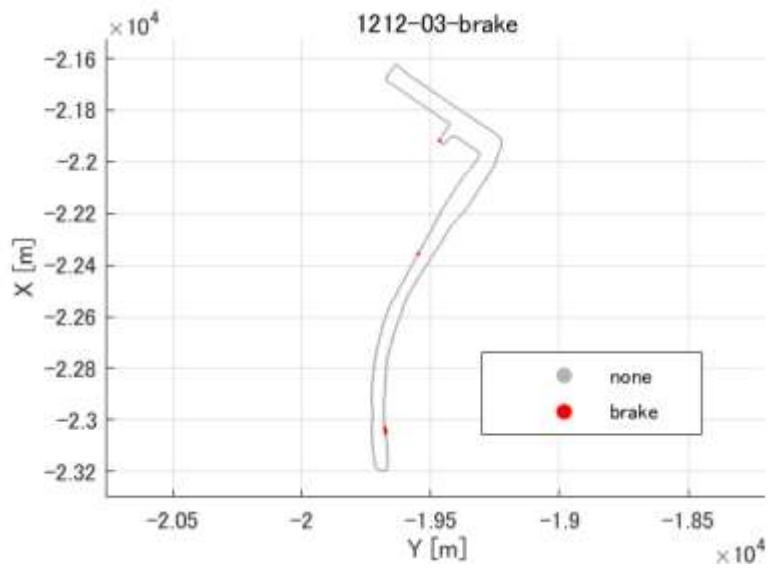
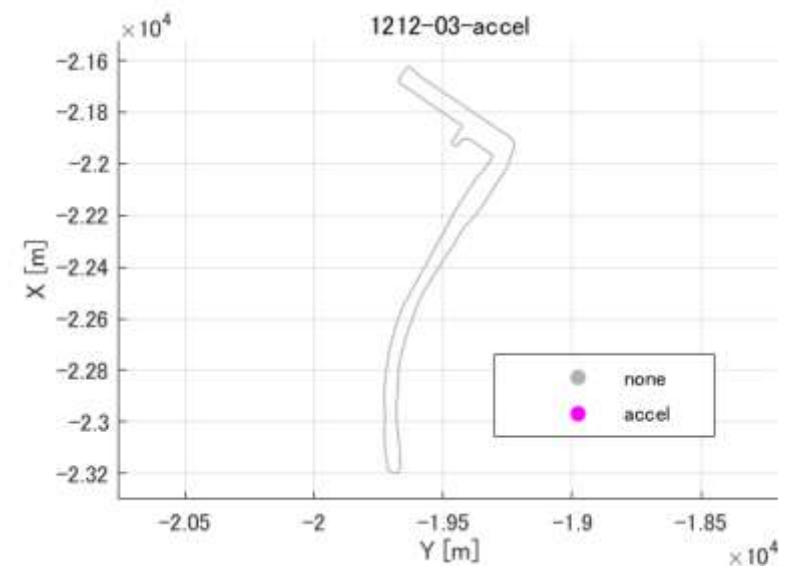
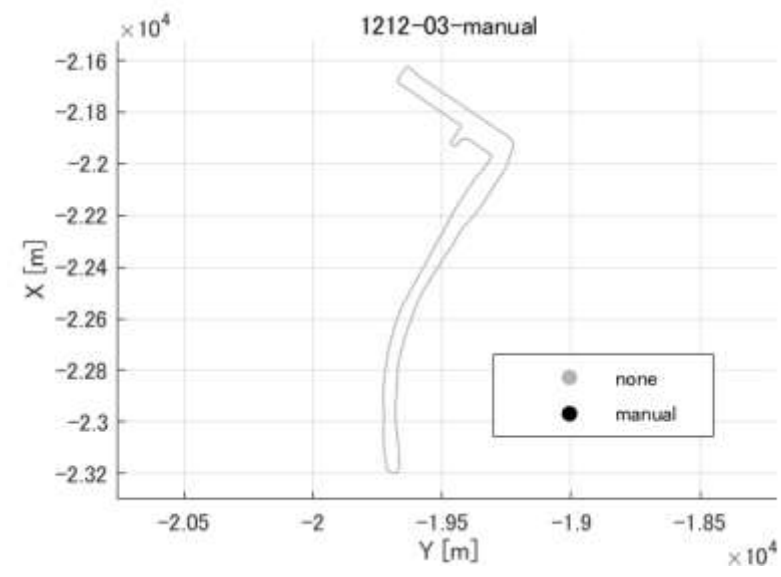
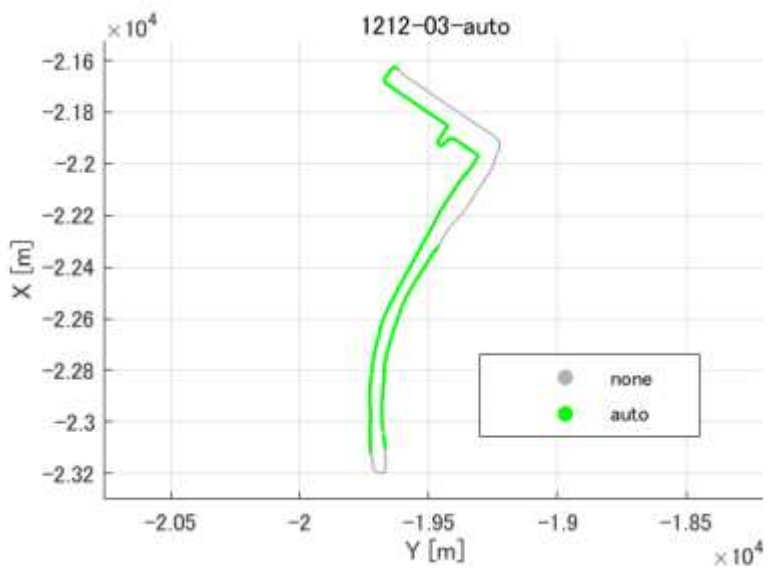


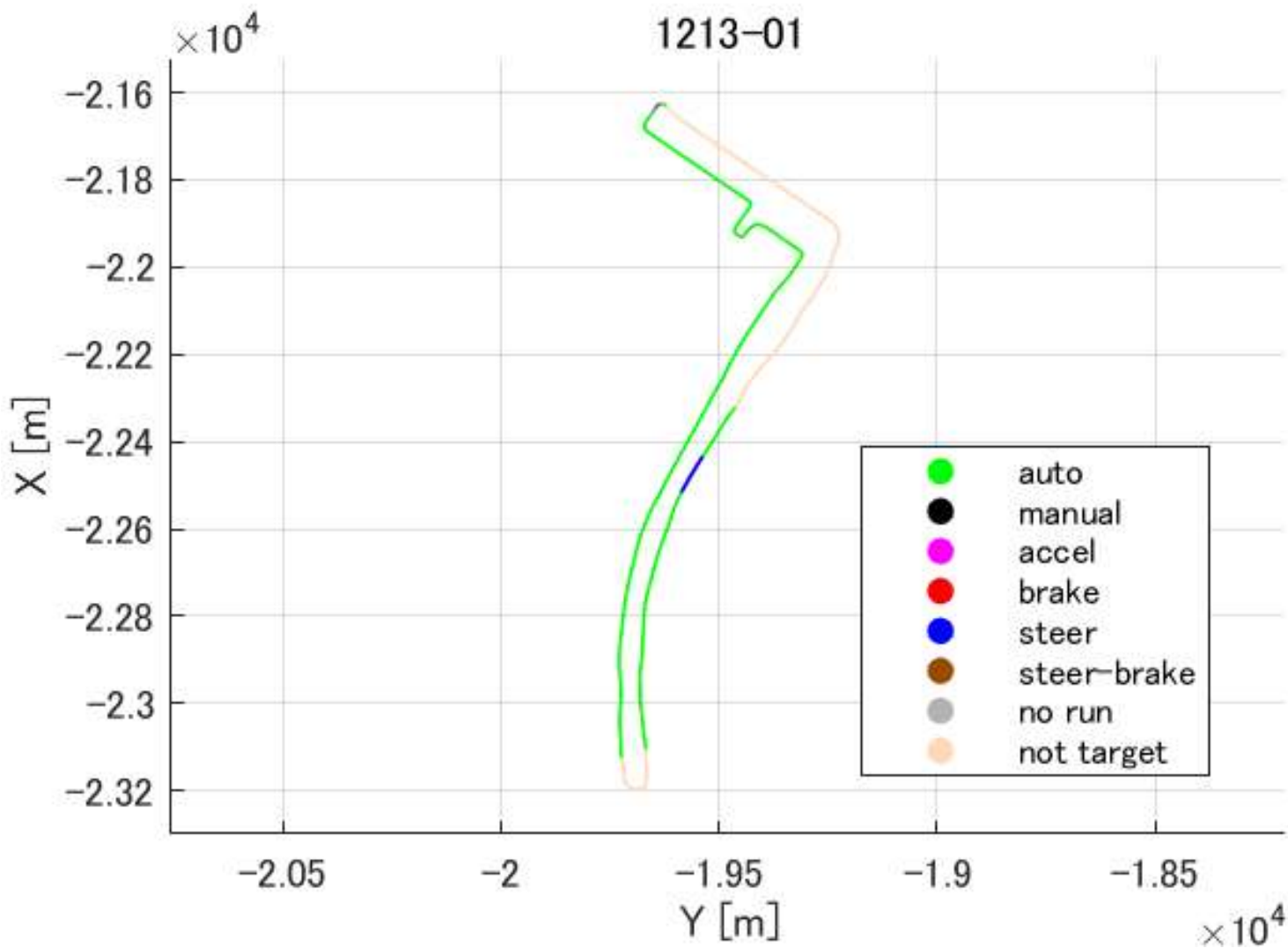
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,720.2	99.22
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	21.4	0.78
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/12 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



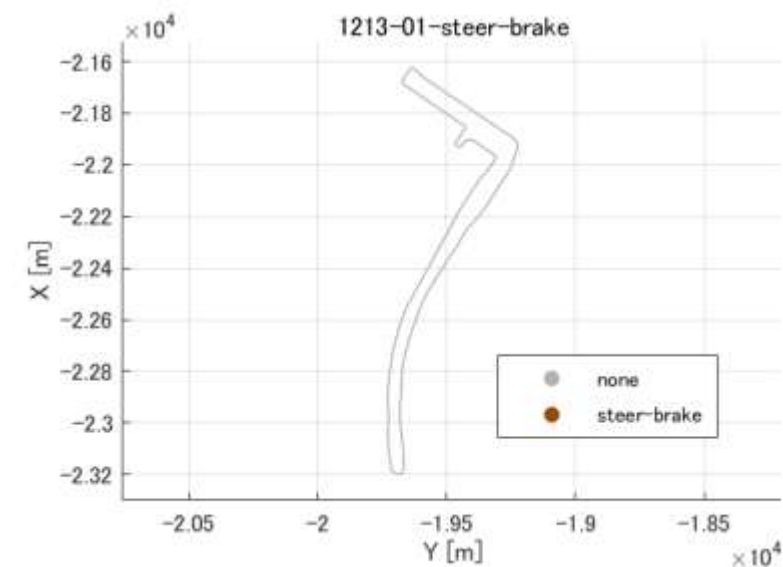
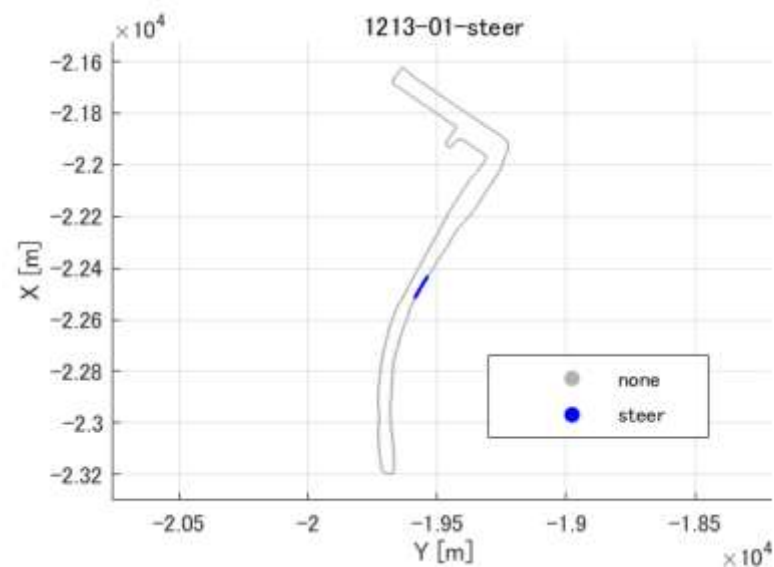
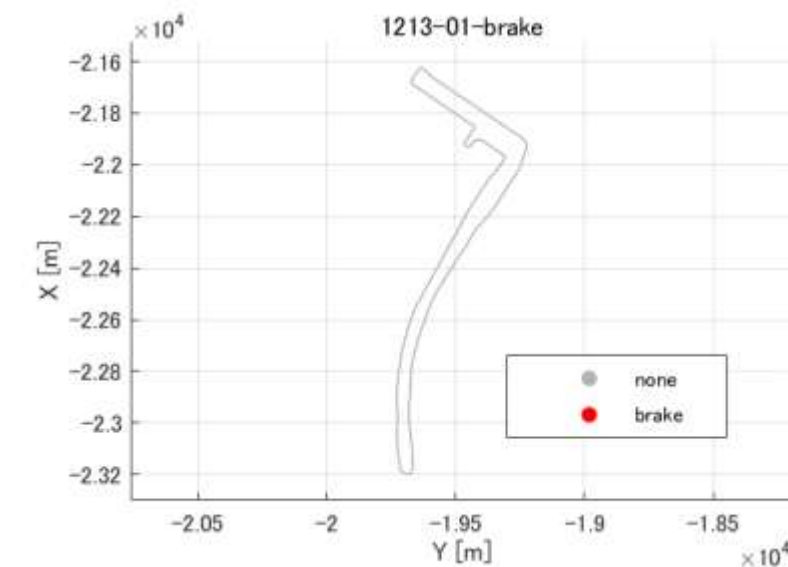
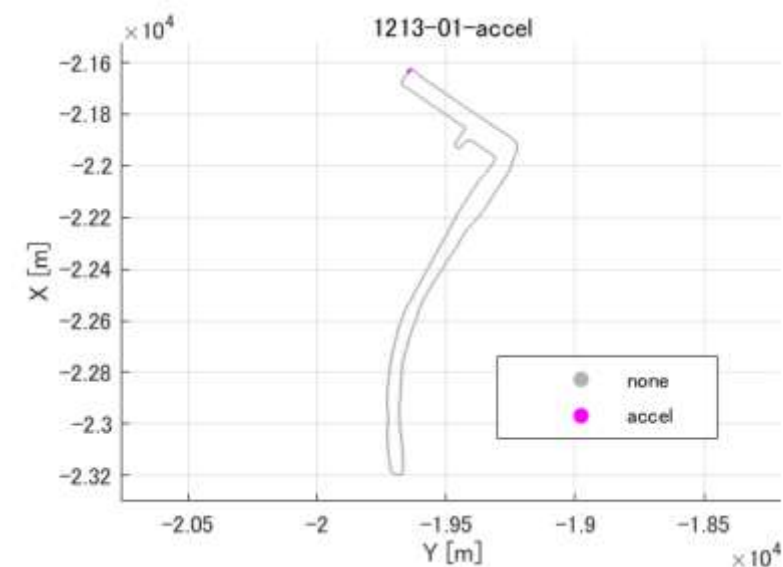
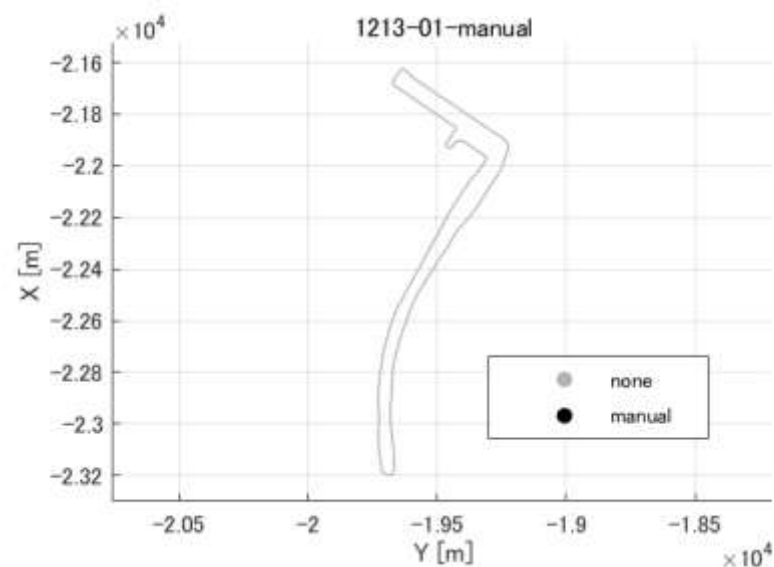
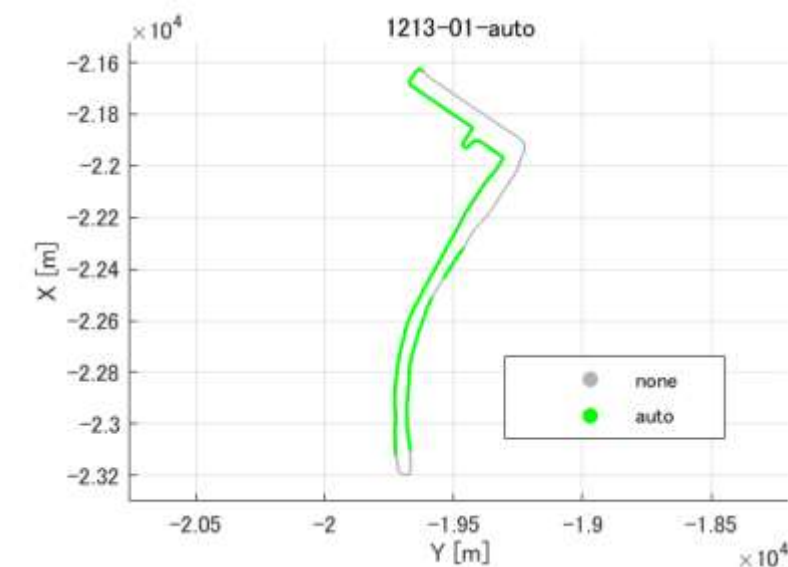


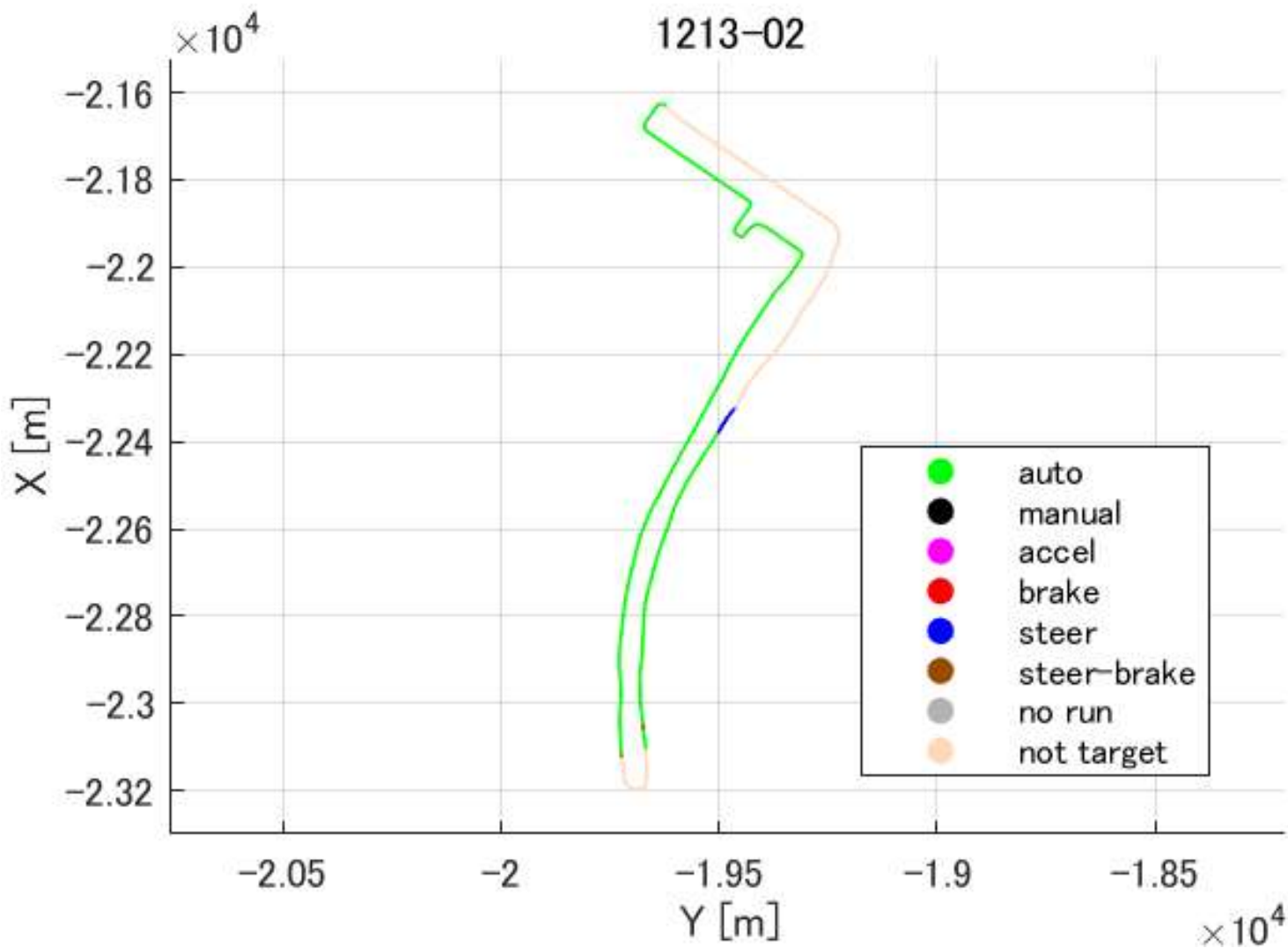
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,645.6	96.50
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	5.7	0.21
ブレーキOR	0.0	0.00
ステアリングOR	90.3	3.29
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/13 1便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点



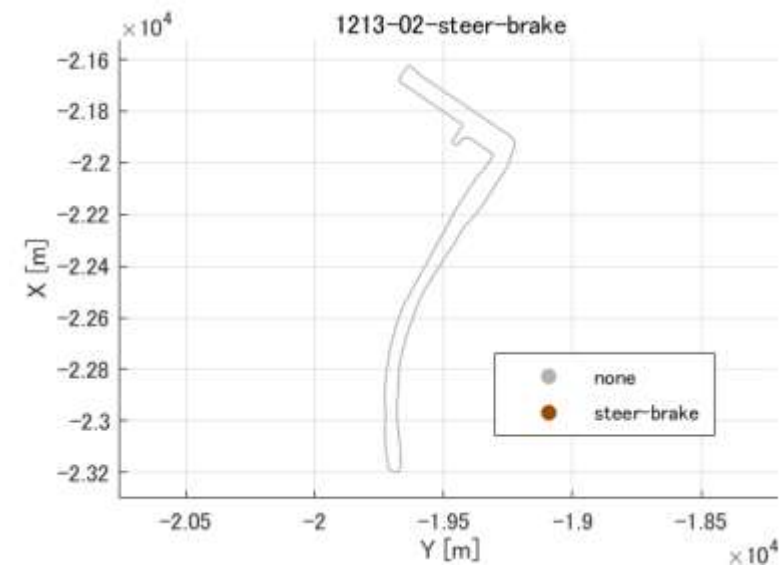
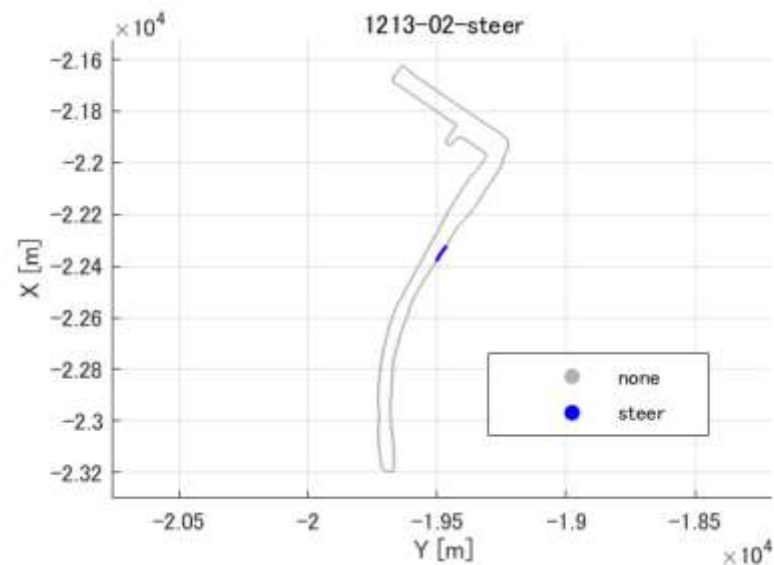
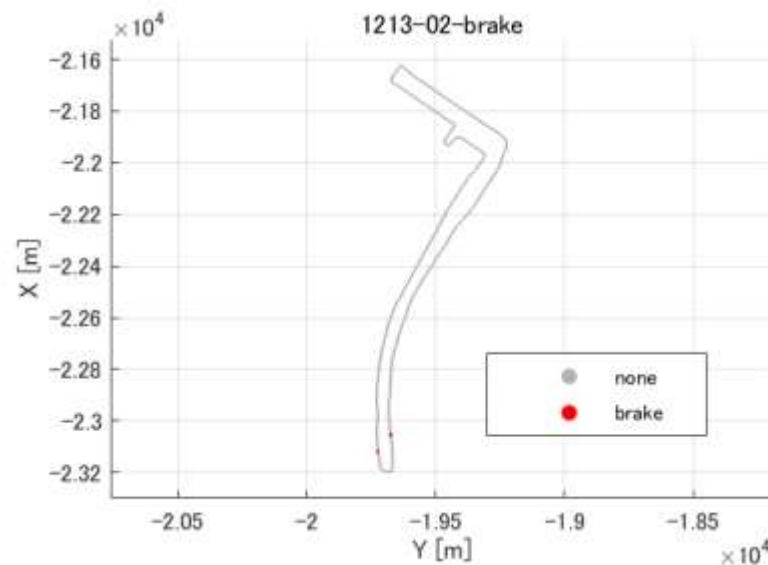
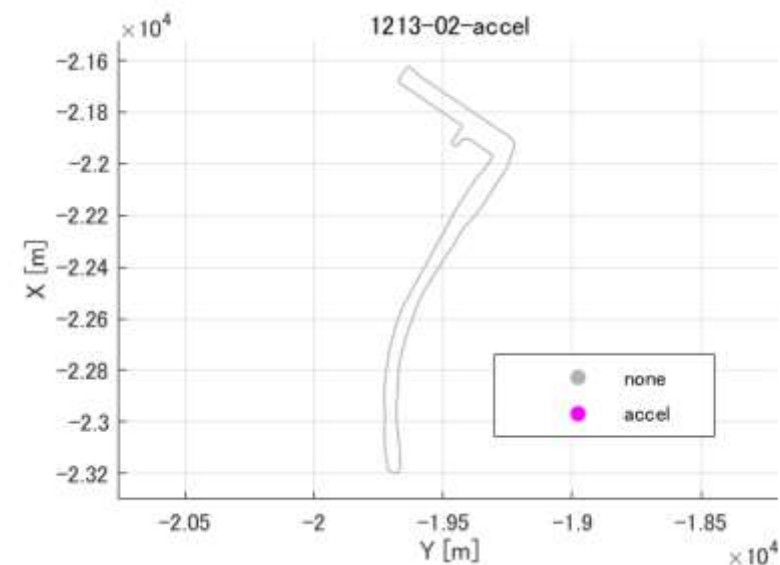
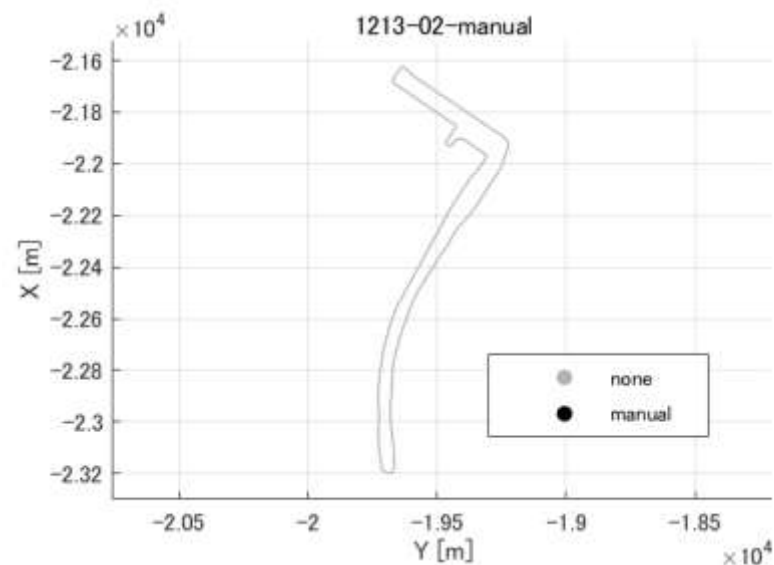
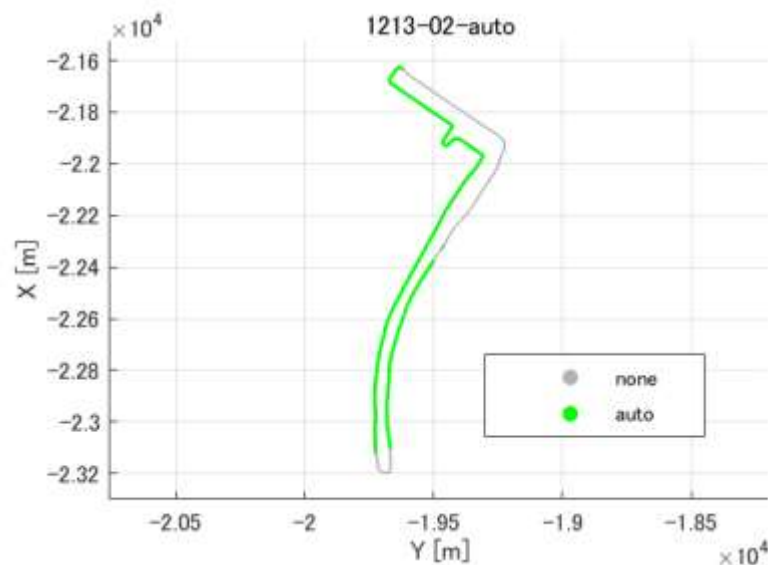


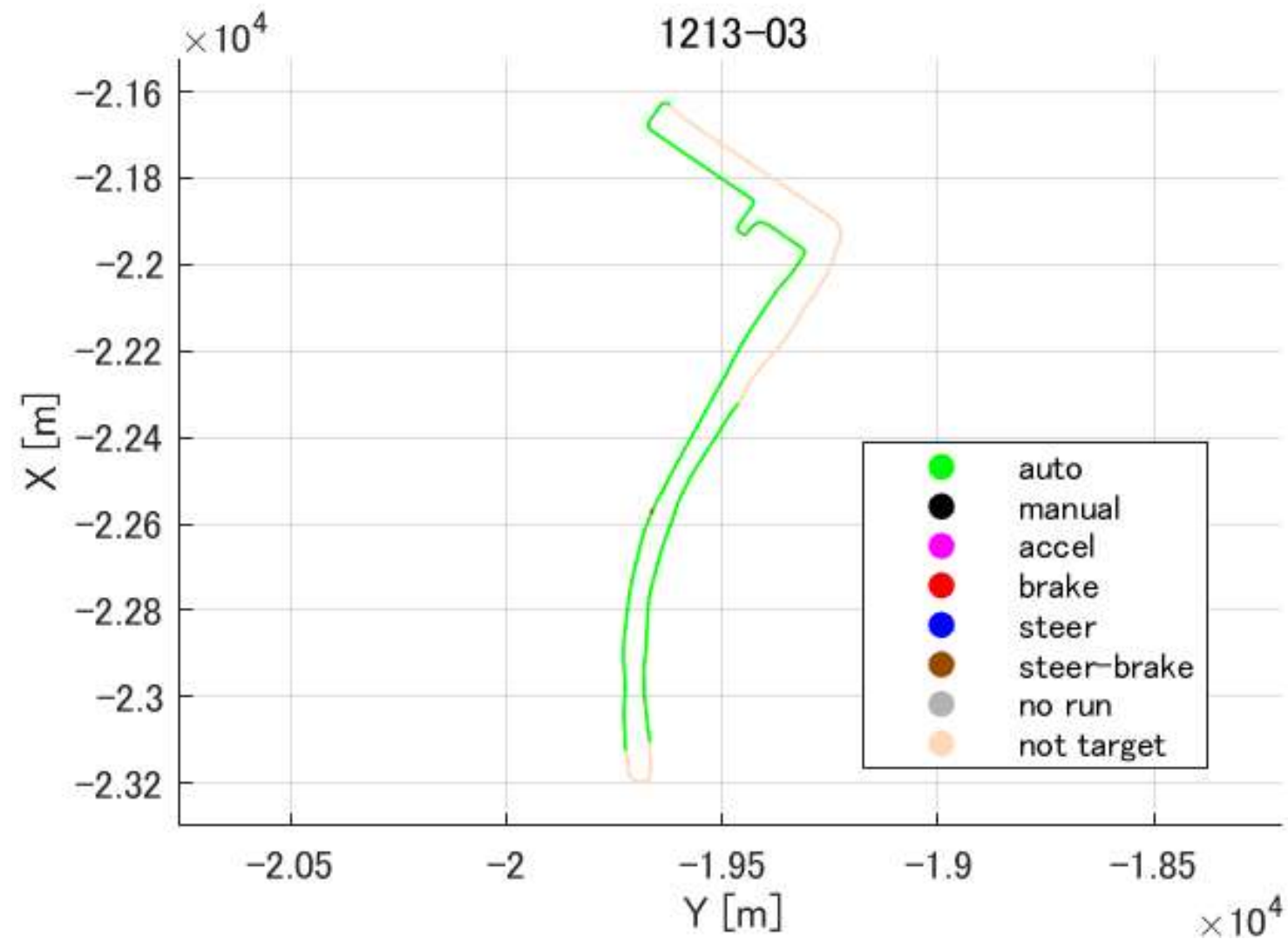
詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.5	-
自動走行距離	2,677.6	97.67
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	1.7	0.06
ステアリングOR	62.2	2.27
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.6	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto … 自動運転
manual … 手動運転
accel … アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer … ステアリングOR
steer brake … ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/13 2便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点





詳細情報		
	距離(m)	自動運転率・OR率(%)
全走行距離	2,741.6	-
自動走行距離	2,738.3	99.88
手動走行距離	0.0	0.00
アクセルOR	0.0	0.00
ブレーキOR	3.3	0.12
ステアリングOR	0.0	0.00
ステアリングブレーキOR	0.0	0.00
未走行距離	0.0	-
集計対象外(既定手動運転区間)	1,167.5	-

※OR … オーバーライド
※アクセルORとステアORが同時に発生する際、ステアORを優先とする

※凡例について
auto …自動運転
manual …手動運転
accel …アクセルOR
brake … ブレーキOR
steer …ステアリングOR
steer brake …ブレーキとステアリングの同時OR
no run … 未走行
not target … 集計対象外（既定手動運転区間）

〔2024/12/13 3便目〕 自動・手動・オーバーライド種類毎の発生地点

