

自動運転サービス導入に関する 3 期社会実証における自動運転車両調律等業務委託 仕様書

1. 業務名

自動運転サービス導入に関する 3 期社会実証における自動運転車両調律等業務委託

2. 履行期間

契約締結日から令和 8 年 2 月 27 日まで

3. 業務目的

本市では、自動運転サービス導入に向け、これまで 1 期社会実証や 1 期社会実装、2 期社会実証走行を重ね、段階的な取組を重ねてきたところである。本年度は 3 期社会実証として、大型 EV 自動運転バスによる自動運転レベル 2 の走行を行うこととしている。

本業務は、3 期社会実証における、自動運転システムの制御調整を行い、本市が指定するルートを自動制御で走行可能にするとともに、運転士のトレーニングを通じて安全性を確保し、実証実験で得られた課題の検証・改善を進めながら将来の自動運転レベル 4 実装に資するデータ等を取得することを目的とする。

4. 業務スケジュール

本業務における 3 期社会実証の実施に向けたスケジュールは以下のとおり。なお、状況により変更となる場合がある。

令和 7 年 11 月 和光市レベル 4 モビリティ・地域コミッティの開催

3 期社会実証試乗予約の開始

市民説明会の開催

12 月 大型 EV 自動運転バスの購入

自動運転車両の調律及び運転士トレーニング

令和 8 年 1 月 3 期社会実証開始

アンケート調査の開始

2 月 3 期社会実証終了

和光市レベル 4 モビリティ・地域コミッティの開催

5. 業務内容

(1) 自動運転システム調整

別紙に指定する走行ルートを大型 EV 自動運転バス（自動運転レベル 2）で社会実証走行するため、自動運転システムの性能の最適化に向けた、以下の項目について調整を行う。本実証実験における自動運転率の平均は 95.21%以上であることを目標とする。

なお、調整にあたっては、和光市が提供する 3 次元電子地図を搭載し、走行ルートの詳細や自動運転の動作については和光市と協議の上、決定する。

※自動運転率：自動運転走行実走距離÷自動運転走行設定距離×100

ア 走行経路調整

高精度3次元地図を用いたスキャンマッチングや全地球測位システム（GNSS）をはじめとする複数の測位システムを統合し、車両の正確な自己位置推定と最適な経路計画を策定する。

イ 環境認識性能調整

カメラ、LiDAR、レーダーなどの車載センサーの設定および認識アルゴリズムを調整し、検出対象に応じた適切な回避、減速、停止といった車両制御を正確に実行できるように調整する。

ウ 車両乗り心地調整

車両の加速、減速、旋回時の重力加速度（G）の変化が試乗者及び運転補助員に不快感を与えないよう、車両制御パラメータの最適化を行う。自動運転走行の快適性については、2期社会実証の結果と同等以上となるように調整するものとする。なお、本業務とは別に実施するアンケート調査によって効果測定を行う。

エ 交通流動対応性向上

実交通環境下での渋滞時の走行や割り込み車両への対応といったシナリオにおける走行挙動を最適化し、交通状況に応じた適切な判断および車両制御を可能にする。

(2) リスクアセスメント及び安全性検証

別紙に指定する走行ルートにおいて、リスクポイントを特定・分析し、適切な対策を定める。また、走行調整を反復実施し、様々なリスクに対するシステムの安全性を検証する。自動運転走行の安全性については、2期社会実証の結果と同等以上となるように機能改善するものとする。なお、本業務とは別に実施するアンケート調査によって効果測定を行う。

(3) 運転士トレーニング

社会実証における自動運転車両の運転士に対し、車両の運用方法、システム機能、緊急時の対応等に関する専門的なトレーニングを実施する。トレーニングは座学によるシステム理解と、実車両を用いた実践的な指導を含むものとし、当該実証期間内に運行する自動運転バスを運転する全ての運転士を対象とした実施計画を作成し、実行する。

(4) 社会実証対応

実証走行の期間は令和8年1月21日から2月18日までの平日の1日3便とし、この期間中、下記業務について対応する。

ア 社会受容性の醸成

試乗者に対して自動運転システムの機能や特性について効果的な説明を行う。また、社会

受容性醸成の観点から、自動運転バス乗車時以外の説明についても、和光市の取組に協力するものとする。

イ 自動運転技術の主な課題

過年度の社会実証において明らかになった自動運転技術の主な課題は以下のとおりである。

- (ア) 路上駐車車両の回避
- (イ) 信号が黄色または赤色時の交差点への進入回避
- (ウ) 物標（歩行者・自転車等）以外の物の検知による自動運転の停止
- (エ) 車線合流部での危険回避
- (オ) 歩行者等が横断歩道を渡り切る前に始動する危険性の回避
- (カ) 左側からのバイク・自転車等の追越しへの対応

ウ 検証項目の検証

上記イで示した課題解決に資するデータを取得するため、実証走行では事前に設定した検証項目を検証する。なお、主な検証項目は以下の内容とし、必要に応じて項目を加える。

- (ア) 手動介入・強制介入回数及び要因
- (イ) 自動運転走行時の快適性・安全性及び立ち乗りの実現性
- (ウ) インフラ連携箇所の検討

エ 実証走行中のトラブル対応

実証走行中に自動運転システムに関するトラブルが発生した場合には、まず和光市に報告し、その後トラブルの原因を特定して適切な対策を講じること。また、緊急時の対応については別途和光市と協議の上決定し、それに従うこととする。

(5) 検証結果の分析・評価

実証実験で得られたデータの分析と評価を行い、報告書を作成する。なお、報告書の内容については、社会実証走行開始前までに和光市と協議の上、決定すること。

(6) 打合せ協議

実務実施における打合せ協議を適宜実施し、議事録を作成する。

6. 成果品

電子データで一式、紙で1部納品すること。

7. 著作権

成果品の著作権は、使用分、未使用分に関わらず、和光市に帰属するものとする。受託者は、成果品等の使用については和光市の承諾を得ることとする。

8. 個人情報等の保護

個人情報、法人等に関する情報を取扱に際しては、個人、法人等の権利利益を侵害することのないようにすること。また、業務終了後は、保管している個人情報・法人情報等をシュレッダー等で破棄し、電子データは復元不可能となるよう消去すること。

9. その他

- (1) 和光市は受託者に対し、本業務の履行にあたり、必要となる関連資料を貸与するものとする。また、貸与された資料については、管理に十分留意するとともに、本業務終了後、速やかに返却すること。
- (2) 本業務に関する協議、打合せ等の必要経費、その他調査等によする費用は受託者の負担とする。
- (3) 業務が完了し、成果品の引き渡し前に検査を行う。検査において、内容に不備や不完全等が発見された場合は、受託者の負担と責任で補正等の処理を行うこと。また、成果品の検査完了後も、成果品に明らかに受託者の責に帰すべき瑕疵が発見された場合は、受託者の負担と責任で補正等の処理を行うこと。
- (4) 業務内容、データ内容その他この契約履行により知り得た情報を第三者に漏らし又は委託の範囲を超えて利用してはならない。
- (5) その他、契約書及び仕様書に定めのない事項については、その都度、和光市と受託者双方協議の上で定める。

3 期社会実証における走行ルート

