

米子市自動運転バス(レベル4)の導入構想

令和7年7月3日
米子市

自動運転バスの導入について

○目的

- 先進的自動運転バスの導入により、バス運行事業者の運転手不足に係る状況改善や交通事故の削減など、公共交通を取り巻く環境改善を図る。

○事業の推進概要

- レベル4自動運転バスの早期社会実装に向けた取組として実証事業を実施。
- 今年度は「米子駅⇄鳥取大学医学部附属病院間」でレベル2による実証運行を実施。
- 来年度はレベル4による実証運行に移行する予定。
- 安全性や利便性、収益性、持続性等を検証するとともに、広く市民に広報しながら、社会受容性の向上を図る。
- 実証事業の結果を踏まえながら、まちなかや郊外のコミュニティバス、さらには路線バスのうち乗車需要が高い路線への段階的実装をめざす。

<参考>

自動運転レベル

レベル2: 特定条件下において運転操作を部分的に自動化

レベル4: 特定条件下における完全自動運転

地域公共交通確保維持改善事業費(自動運転社会実装推進事業)

○目的

- 自動運転技術を活用した持続可能な移動サービスの構築

○補助対象条件

- 将来的にレベル4自動運転技術を提供することが見込まれる事業者の参画
- 将来的な持続可能性を踏まえた計画の策定
- 「レベル4モビリティ・地域コミッティ」の設置
- 地域公共交通計画等に留意した取組の実施

○補助率 4/5

○重点支援事業

- 地域公共交通の先駆的・優良事例として横展開できる事業
- 補助額最大3億円、最大10事業程度

○一般支援事業

- 重点支援事業を除く、早期のレベル4実装が見込まれる事業
- 補助額最大1億円、最大50事業程度

<参考>

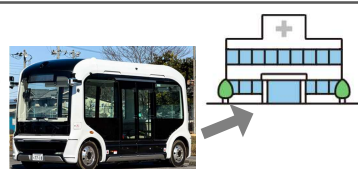
「レベル4モビリティ・地域コミッティ」

地方公共団体・関係行政機関・事業者による綿密な連携体制を構築することで、地域の受容性醸成を図りつつ、手続きの透明性・公平性を確保し、各地のレベル4自動運転サービスの実現を加速するために設置する会議体。

1stステップ(導入)

STEP①

自動運転バス(レベル2→4)による鳥大病院⇄米子駅の運行



事業期間:令和7年度・8年度

背景

・鳥大病院⇄米子駅間の交通手段には恒常的なニーズがある状況。

目的

・既存の公共交通に依らない、持続可能な新たな交通手段の有効性を検証しつつ、自動運転技術の社会受容性を高める。

概要

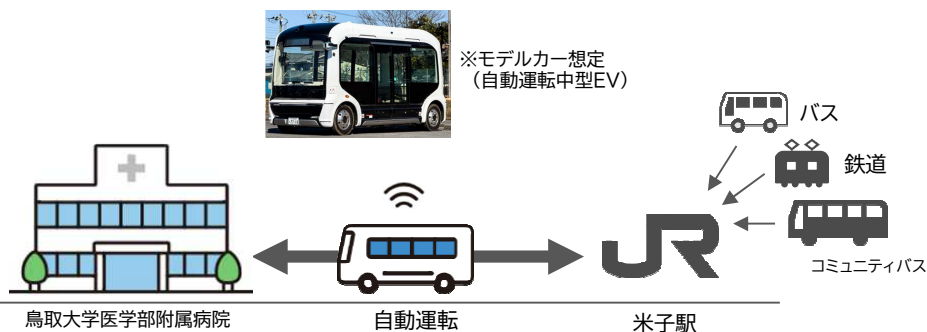
①鳥大病院⇄米子駅の間をコースとした自動運転バス(レベル2→4)を実証運行する。
※R7年度はレベル2で3か月程度、R8年度以降、レベル4へ移行
②自動運転に係る国や民間の動向を注視しつつ、以降の展開を見据え、諸課題に対応していく。

実施イメージ

※コース例
(ピストン運行)

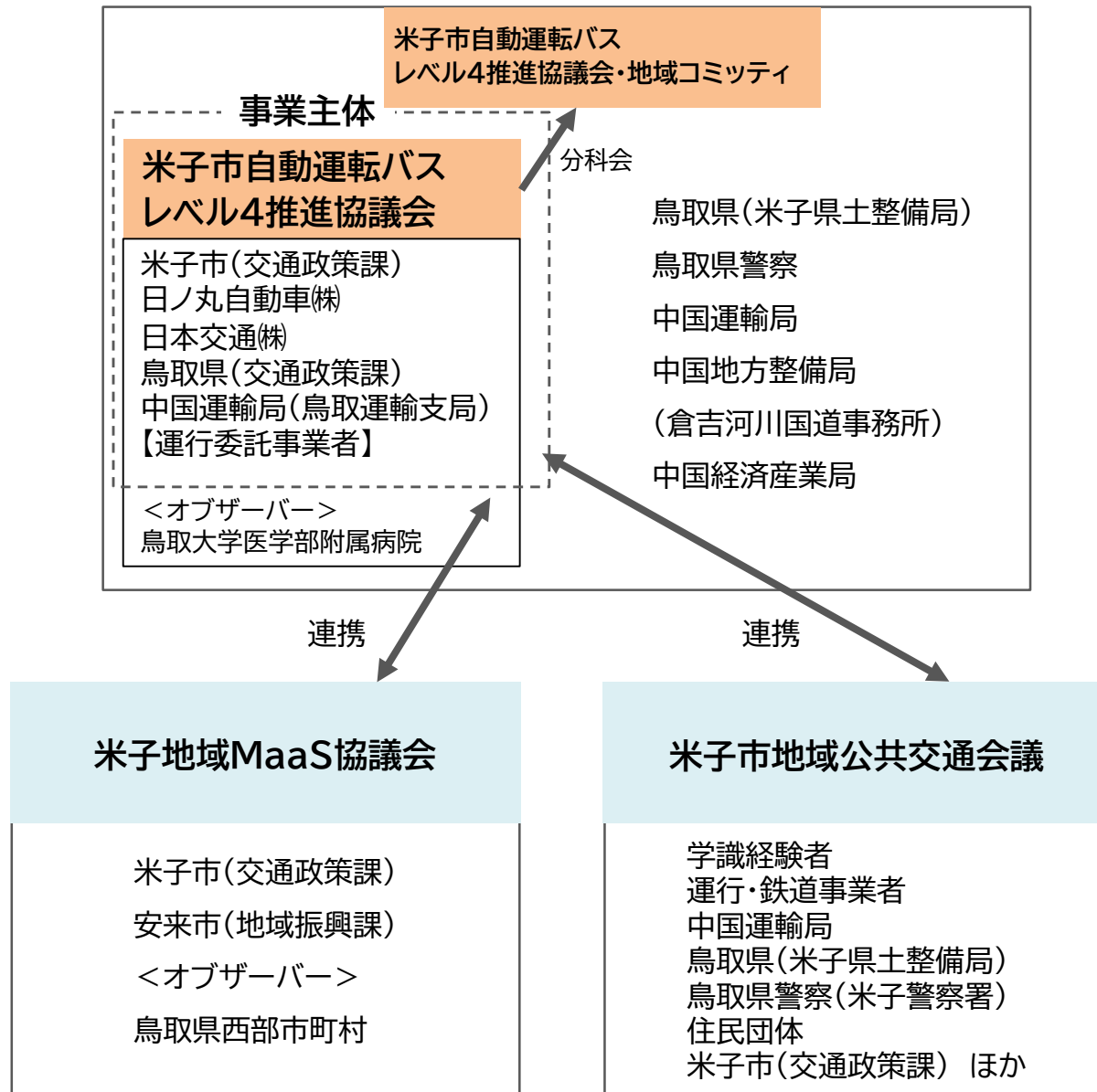


自動運転バスの導入により、運転手不足、交通事故の削減など、公共交通を取り巻く環境改善を図る



米子駅～鳥大病院を中心とした特定エリアでの自動運転バスの実証運行により、安全性、利便性、収益性、持続性を検討するとともに、社会受容性の向上を図る。

1stステップ<実施体制>



2ndステップ(将来の展望)

STEP②

- ルートを拡張し、更なる実証運行
- 「だんだんバス」や郊外のコミュニティバスへのレベル4自動運転の導入
- 路線バスのうち乗車需要が高い路線へのレベル4自動運転の導入



事業期間:令和9年度以降

背景

- ・STEP①を検証し、データや課題を整理。
- ・本市の自動運転に対する社会受容性が高まりつつあり、かつ先端技術も一層向上している状況。

目的

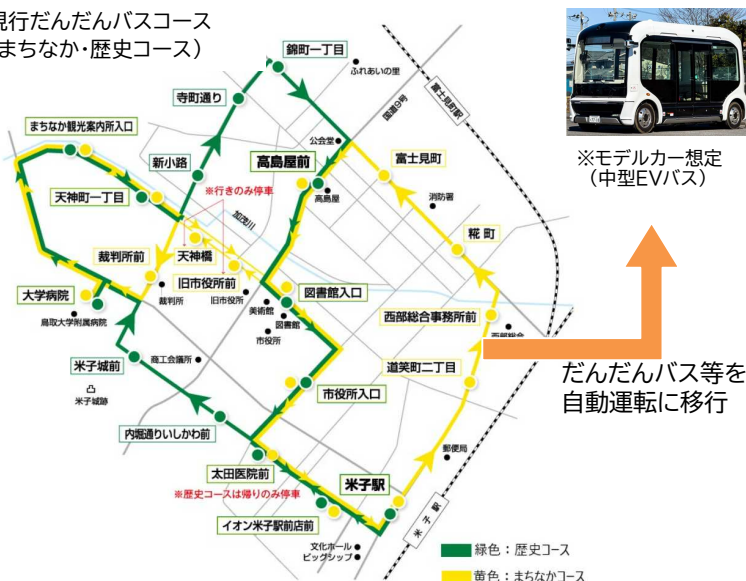
- ・実証した鳥大⇄米子駅間の自動運転を発展させ、本市循環バス「だんだんバス」等の自動運転化をめざす。

概要

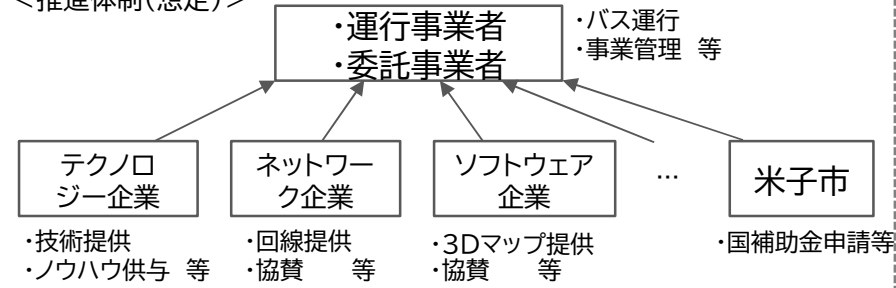
- ・「だんだんバス」や郊外のコミュニティバスへのレベル4自動運転の導入
- ・路線バスのうち乗車需要が高い路線へのレベル4自動運転の導入

実施イメージ

現行だんだんバスコース
(まちなか・歴史コース)



<推進体制(想定)>



- ※松山市の事例
- ・R6年12月3日四国運輸局にて道路運送車両法レベル4車両の認定済
 - ・R6年12月25日～レベル4運行の実証
 - ・最高速度35km/h,12人乗り
 - ・BOLDLY社を中心とした企業から技術提供を受け、地元バス会社を運行主体として実施