

【実証実験の概要】

目的：住宅地から駅を結ぶ生活の足として利用される路線において、走行環境整備に関して調査検討

実施期間：令和7年8月23日(土)～31日(日) ※8月29日(金)の事故で中止

委託先：日本工営（株）※再委託先：BOLDLY（株）、西東京バス（株）

使用車両：E-city L6（レベル4認可実績のある車種）

運行：レベル2（運転手搭乗型）による運行

乗客定員：12名（着席のみ）

■ 車両の外観



写真提供：BOLDLY(株)

【事故の概要】

日時：令和7年8月29日（金）11時31分頃
場所：東京都八王子市高尾町1599番地（国道20号）
概要：高尾駅北口を出発、国道20号を自動運転で走行中、急に左側に車両が旋回し街路樹に衝突
乗車人員：15名（乗員3名、乗客12名）
被害：車両の左フロントガラス損傷、軽傷3名



【技術面における事故原因】

■ 事故発生時のイメージ図



① 古い位置情報の誤使用

② システムによる急なハンドルの動き

③ 衝突回避機能の未作動

【再発防止策について】

1. 今回の事故原因に対し必要となる技術的な改善

今回の自動運転システムに対しては、以下の改善を事業者に求めていく

- (1) 独立した衝突回避機能の追加
- (2) 古い位置情報の誤使用への対応
- (3) システムによる急なハンドルの動きを制限



2. 今後の自動運転サービスの導入における安全対策の強化

上記の技術的な改善を踏まえ、以下の取組により、安全対策をさらに強化していく

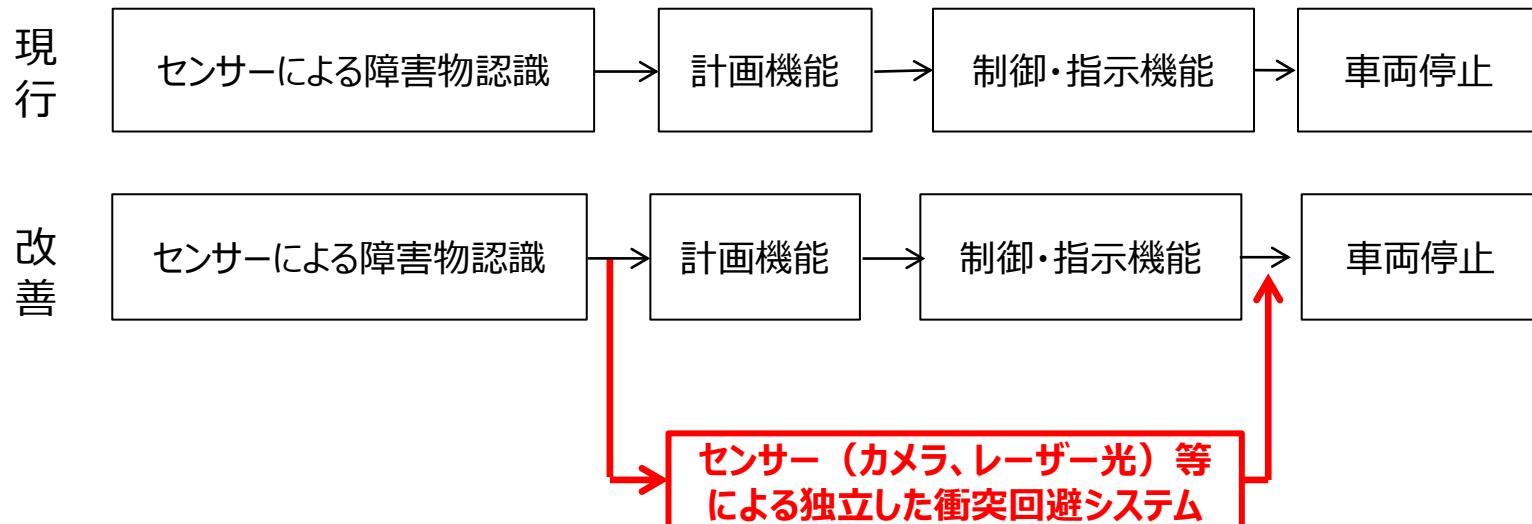
- (1) 車両選定時の安全性能に関する確認の追加
- (2) 運行前のシステム作動状況等の確認強化
- (3) レベル2運行時の「フェールセーフドライバー」の事前訓練の強化

1. 今回の事故原因に対し必要となる技術的な改善

今回の自動運転システムに対しては、(1)独立した衝突回避機能の追加、(2)古い位置情報の誤使用への対応、(3)システムによる急なハンドルの動きを制限の改善が必要であり、事業者に対応を求めていく。

(1) 独立した衝突回避機能の追加

- 走行状態に関わらず、独立して働く衝突を回避するブレーキのシステムの追加を確認
- 自車位置（タイヤの向き含む）を考慮した目標軌道となるプログラムの確認



1. 今回の事故原因に対し必要となる技術的な改善

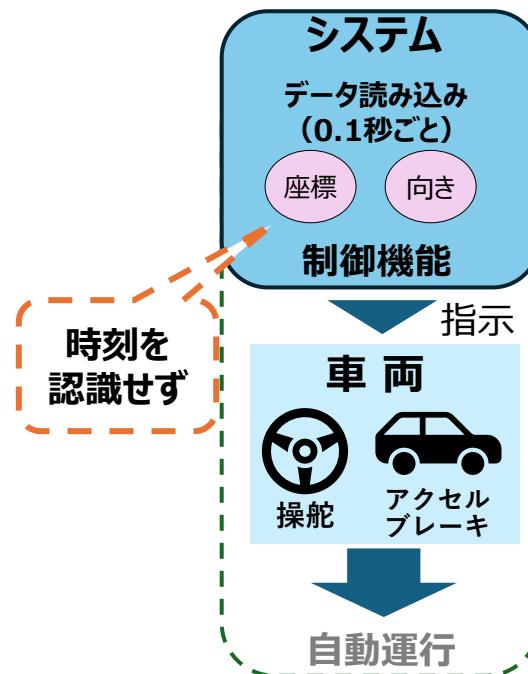
（2）古い位置情報の誤使用への対応

- システムから車両への指示を出す際のデータに時刻を付与し、現在時刻と整合したデータで車両を制御することを確認

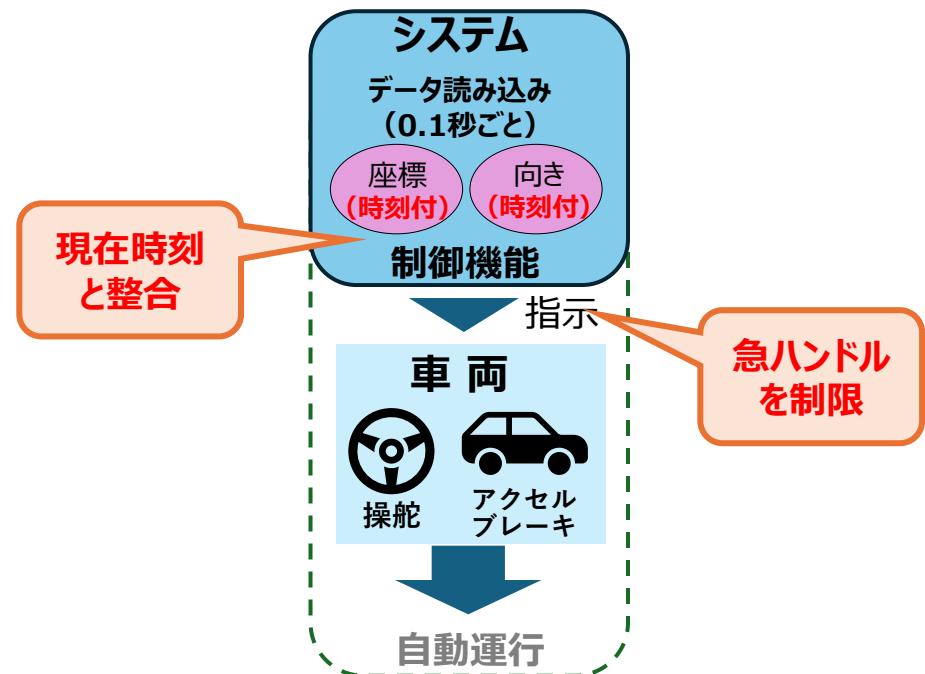
（3）システムによる急なハンドルの動きを制限

- 低速走行時も含め、不要な急ハンドルの指示を受けないプログラム設定を確認

現行



改善



2.今後の自動運転サービスの導入における安全対策の強化

1.で示した改善点を踏まえ、今後の自動運転サービスの導入にあたり、以下の取組により、安全対策をさらに強化し、リスクを低減していく。

（1）車両選定時の安全性能に関わる確認の追加

- 今回の事故原因となった事象への対応など、安全に係る性能の詳細を確認

（2）運行前のシステム作動状況等の確認強化

- システムの安全に係る衝突回避などの機能について、運行前のテスト走行に加え、作動状況等を確認

（3）レベル2運行時の「フェールセーフドライバー」の事前訓練の強化

- 運行前に、システムの不具合による急ハンドルの発生等に対する訓練を実験施設で実施するなど、不測の事態への対応強化と確認の徹底

➤ 都のガイドラインに反映し事業者や区市町村等に周知徹底

➤ 自動運転の安全性向上に向けて国とも連携して取り組む

※今後も、実証走行で得られた知見や技術開発の進展などを踏まえ、自動運転の安全性向上を図る取組を継続的に検討