

【本件リリース先】

文部科学記者会、科学記者会、
国土交通省記者クラブ、
広島大学関係報道機関

NEWS RELEASE



広島大学

広島大学広報グループ
〒739-8511 東広島市鏡山 1-3-2
TEL : 082-424-3701 FAX : 082-424-6040
E-mail : koho@office.hiroshima-u.ac.jp

令和元年 10 月 29 日

記者説明会（11 月 5 日 11 時 30 分・広島市中区）のご案内

世界初「路面電車と協調する自動運転バス」公道実証実験について

広島大学は、国土交通省の『道路政策の質の向上に資する技術研究開発』の研究テーマ『質の高い交通時代のモビリティの価値の計測手法開発に関する研究』により実施している研究の一貫として、広島地区 ITS 意見交換会※1 と連携して、路面電車と協調して軌道敷内を走行する世界初の自動運転バスの公道実証実験とモニター調査を 11 月 17 日に広島市中区で行います。つきましては公道実証実験に先立ち、11 月 5 日に記者説明会を下記の通り開催いたしますので、ぜひご参加いただきますよう、ご案内申し上げます。

記

■日時：11 月 5 日（火）11：30～12：00

■場所：広島大学東千田キャンパス 総合校舎 1 階 会議室
（広島市中区東千田町 1-1-89）

■説明者：藤原章正（広島大学大学院国際協力研究科教授）

■実証実験の概要

（日 時）令和元年 11 月 17 日（日）0：10 ～ 4：20

（区 間）広島市中区の舟入川口町電停を含む区間（別紙 1 参照）

※1 広島地区 ITS 意見交換会・・・産官学の関係機関が合同で広島地区の ITS について意見交換する任意の組織。平成 19～20 年度に実施された ITS（Intelligent Transport Systems：高度道路交通システム）大規模公道実証実験の際に設立された「広島地区 ITS 公道実証実験連絡協議会」を前身とし、現在は「広島地区 ITS 意見交換会」に名称を変更。

※2 実験では、あらかじめ依頼した方々に、モニターとして自動運転バスに乗りして頂く予定です。

モニターの方々には集合・解散時間および集合場所を再度ご連絡いたします。

※3 【報道関係者の皆様へ】実験当日に乗車及び現地取材をご希望の場合は、必ず記者説明会にご参加くださいますようお願いいたします。（別紙 2 参照）

【実証実験に関するお問い合わせ】

広島大学大学院国際協力研究科 教授 藤原章正

Tel : 082-424-6921 FAX : 082-424-6921

E-mail : afujiw@hiroshima-u.ac.jp

【記者説明会に関するお問い合わせ】

広島大学広報グループ（担当：西本）

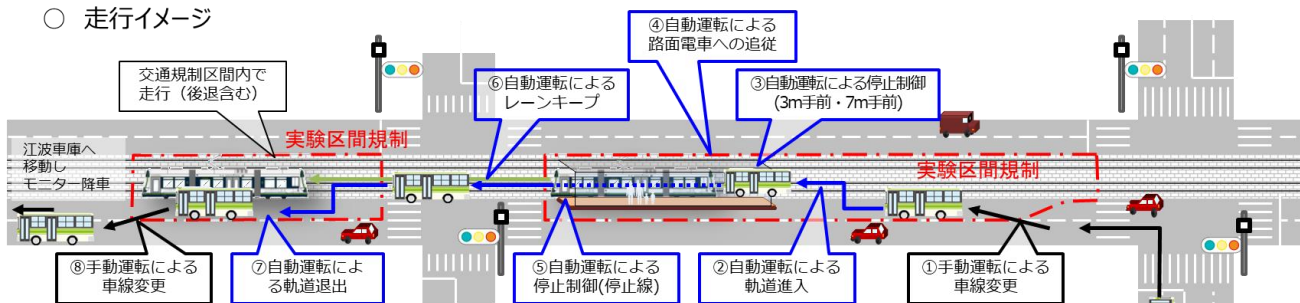
Tel : 082-424-3701 FAX : 082-424-6040

E-mail : koho@office.hiroshima-u.ac.jp

発信枚数：A 4 版 3 枚（本票含む）

■公道走行実験イメージ

○ 走行イメージ



○ 実験区間及び自動運転バスの周回ルート

■実験当日（11月16日～17日）のスケジュール予定

時間	23時	0時	1時	2時	3時	4時	5時
交通規制	23:00						5:30
準備	23:00	0:10 ※0:00 路面電車到着予定					
実証実験 (モニター調査)		0:10	実証実験可能時間帯				4:20
※1回当たり 最大8人乗 車		0:10	0:35				
		0:35	① 1:00				
			1:00	② 1:25			
			1:25	③ 1:50			
			1:50	④ 2:15			
			2:15	⑤ 2:40			
			2:40	⑥ 3:05			
			3:05	⑦ 3:30			
			3:30	⑧ 3:55			
		3:55	⑨ 4:20				
撤去						4:20	5:30

【FAX返信用紙】

FAX：082-424-6040

広島大学財務・総務室広報部広報グループ 行

記者説明会(11月5日11時30分・広島市中区)のご案内

世界初「路面電車と協調する自動運転バス」公道実証実験について

記

日時：令和元年11月5日(火)11:30~12:00

場所：広島大学東千田キャンパス 総合校舎1階 会議室
(広島市中区東千田町1-1-89)

記者説明会への出席を希望します。

貴社名 _____
部署名 _____
ご芳名 _____ (計 名)
電話番号 _____

誠に恐れ入りますが、上記にご記入頂き、11月1日(金)12時までにご連絡ください。

