

自律走行ロボットによる実証実験の実施について ～パーソナルモビリティシェアリングサービスの実現に向けて～

千葉市は、幕張新都心の中核とした「近未来技術実証・多文化都市」の構築を目指して、**近未来技術を活用したまちづくりの推進**に取り組んでいます。

この度、その取組みの1つである「パーソナルモビリティシェアリングサービス」の実現に向けて、千葉大学と千葉市が連携し**小型の自律走行ロボットを活用した実証実験**を実施しますので、お知らせいたします。

■実験の概要

(1) 目的

- 歩道の形状、歩行者の動態状況等の把握調査、走行速度による自己及び周囲への影響確認
- 自律走行に伴うヒヤリハットの蓄積
- 実験結果をもとにパーソナルモビリティが自動走行するための最適な走行ルート、走行スピードの検証

(2) 実施方法

- 幕張新都心の歩道を小型の移動ロボットが自律走行します。
- コーン、フェンス等で分けせず日常環境のままでの走行を行います。
※安全保安員を自律走行ロボット前方及び後方に配置します。
※歩道の使用に関しては、管轄する千葉西警察署長の許可を受けております。

(3) 自律走行ロボット概要

- 基本構成：対向二輪型（前輪従輪、後輪駆動）
- 重量：約15kg
- 外形寸法：幅41cm、奥行45cm、高さ63cm
- 最高速度：3.6km/h（1m/s）
- モーター：直流モーター（90W）×2
- 開発者：千葉大学大学院工学研究科 大川 一也 准教授



【本件に関する取材のお問い合わせ】

千葉市総合政策局総合政策部幕張新都心課 043-274-1994
千葉大学企画総務部渉外企画課広報室 043-290-2232

【実験・研究に関するお問い合わせ】

千葉大学大学院工学研究科 准教授・大川 一也 043-290-3184

第1回 実施予定エリア【1月17日（火）～18日（水）】

○取材対応について

1月17日（火）9時40分から報道関係者向けのデモ走行を実施します。

<日時> 1月17日（火） 9時40分～10時00分

<場所> メッセモール（モールC） 下記参照

※駐車場のご用意はありませんので、公共交通機関をご利用ください。
※上記以外の実証実験中の取材については、歩行者等の安全確保の観点から
ご遠慮いただきますようお願いいたします。

○走行予定エリア

