

# 先進モビリティが取組む自動運転

---

2026/3/5



社名	先進モビリティ株式会社	
設立	2014年 6月	
所在地	【本社・つくばラボ】 茨城県つくば市緑ヶ原4-13 【駒場ラボ】 東京都目黒区駒場4-6-1 東京大学駒場キャンパス KOL104	
役員	代表取締役	瀬川 雅也
	取締役会長	青木 啓二
	取締役副会長	原田 努
	社外取締役	須田 義大 東京工科大学 教授
従業員数	約100名	(2026/2E、期間職員含)

## 【事業内容】

- 車両用自動運転システムの研究開発、製造および販売、委託開発業務
- バス・トラックなどの大型車両の自動運転を実現するためのシステム装置の提供、メンテナンスサービス
- 自動運転システムの運用、サポート



- ✓ 東京工科大学 須田教授（元東京大学教授）らが推進してきた、自動運転・隊列走行などの研究成果を社会に還元すべく設立
- ✓ 自動運転を実現するコア技術を、各種車両に搭載可能なシステムとして提供
- ✓ 自動運転に取り組む各社と連携し、運営体制の構築・交通政策などの観点から事業化を促進し、次世代の先進的なモビリティを実現するために様々な角度から取り組みを進めます

# 自動運転システム搭載バス



小型バス



中型バス

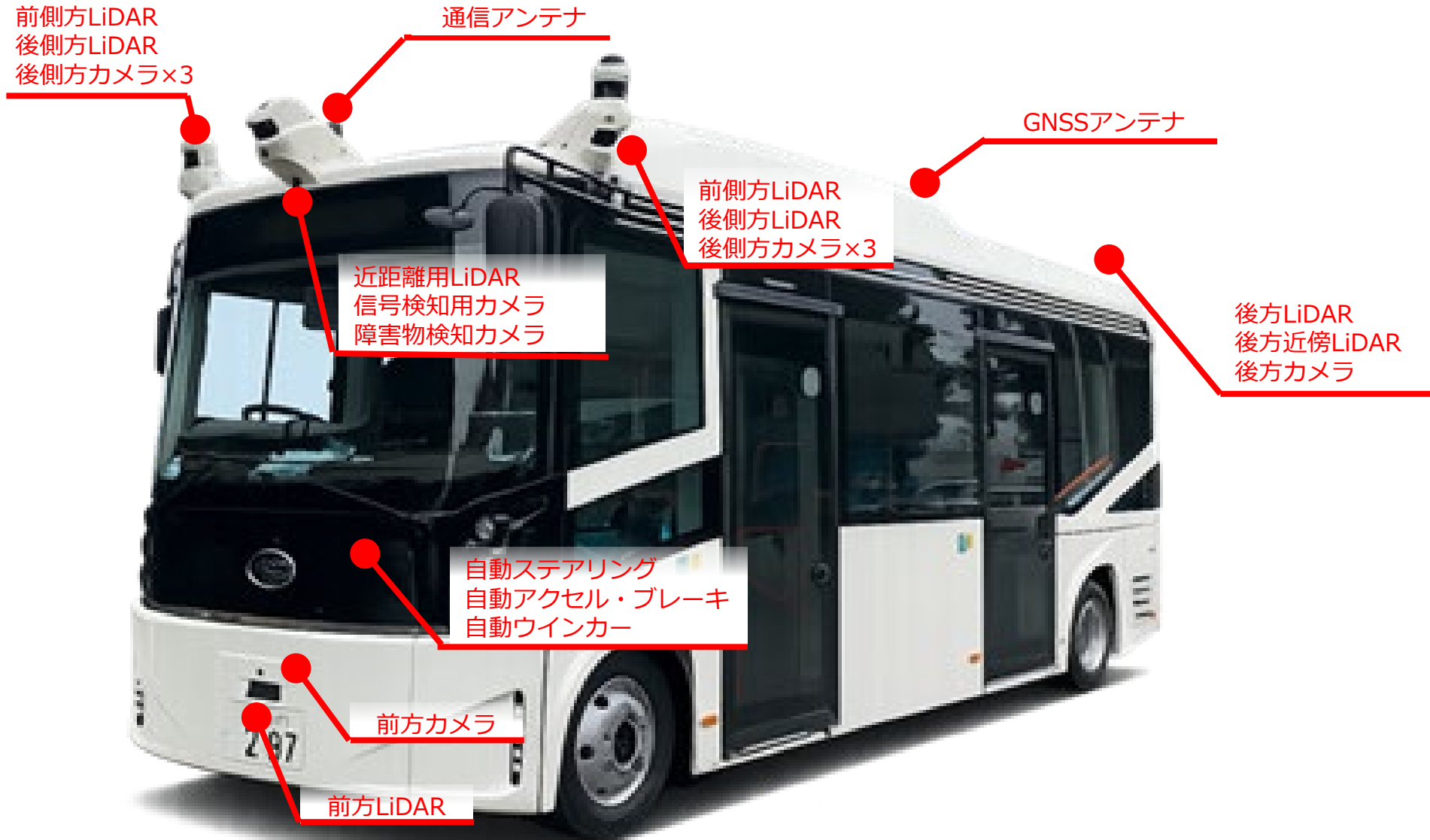


小型EVバス



大型EVバス

# 自動運転バスの構成



走行路	地域
専用道	気仙沼BRT 
一般道交差を含む専用道	ひたちBRT 
一般道	柏、その他地域 

# 専用道におけるレベル4自動運転

○地域：気仙沼線BRT（宮城県）

○自動運転区間：柳津駅～（4.8km）～陸前横山駅  
～（10.7km※）～水尻川AP

○営業運行：未実施

※延伸区間

○車両：ブルーリボンハイブリッド【大型バス】

○最高速度：60km/h

○地上設備：磁気マーカ  
接近表示器情報等通信設備



## 【主なハードル】

- 60km/h（橋上では40km/h）での安定した走行
- 全線にわたり通信を活用した自動運転  
接近表示情報、一部の気象情報を通信で取得
- 一般道ではあまり出現しない障害物となる対象（鹿等の動物）の検知
- トンネル内での走行

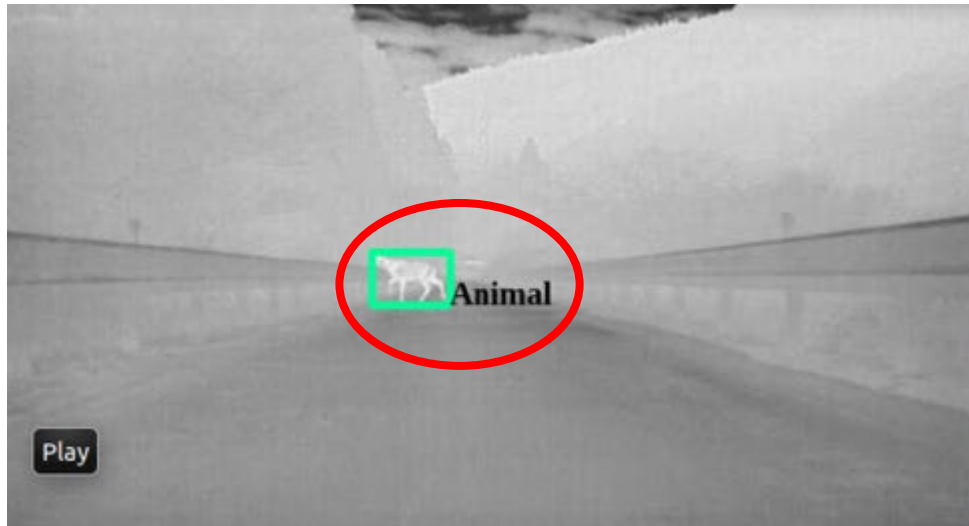
## 【ハードルとなったシーン】



気仙沼BRT路における最狭部



気仙沼BRT路トンネル（最長約4 km）



動物（鹿）の走行路への進入（左図：赤外線カメラ、右図：可視光カメラ）

# 一般道交差を含む専用道におけるレベル4自動運転

- 地域：ひたちBRT（茨城県）
- 自動運転区間：南部図書館～（6.1km）～BRT河原子
- 営業運行：2025年2月～
  
- 車両：エルガミオ【中型バス】
- 最高速度：40km/h
  
- 地上設備：接近表示器



## 【主なハードル】

- 磁気マーカなしでの安定した走行  
(2020年度までは磁気マーカを用いた実証実験を実施)
- 一般道交差部を安全に通行する走行方法の設計
- 並行する歩道の歩行者を考慮した走行方法の設計
- 接近表示器の安定した検知 (交通信号以外の灯火器の対応)

# 一般道交差を含む専用道におけるレベル4自動運転

## 【ハードルとなったシーン】



一般道交差部における他車両との遭遇（一時停止後発車）



接近表示器（灯色部位を車両で検知）



並走歩道での歩行者との遭遇（自車減速）

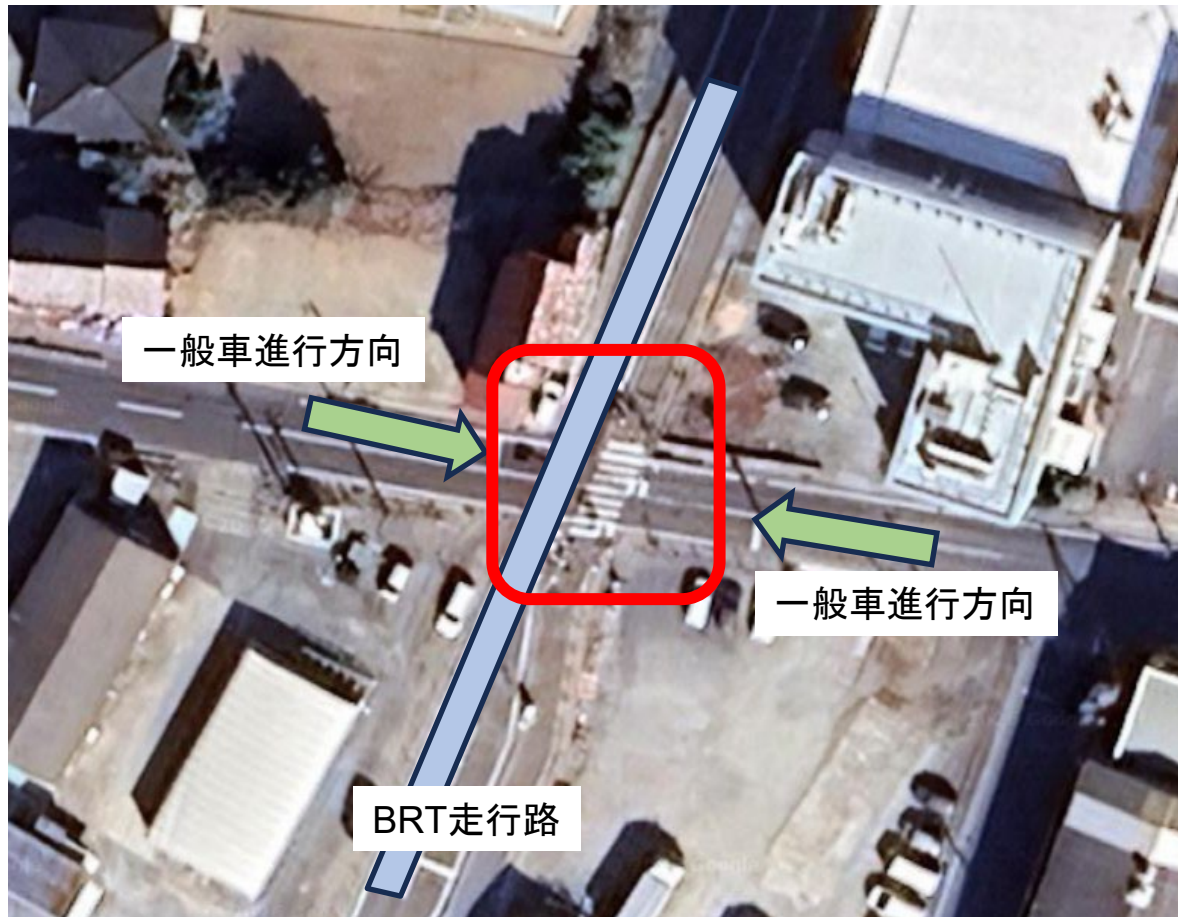


接近表示器（進行可表示）

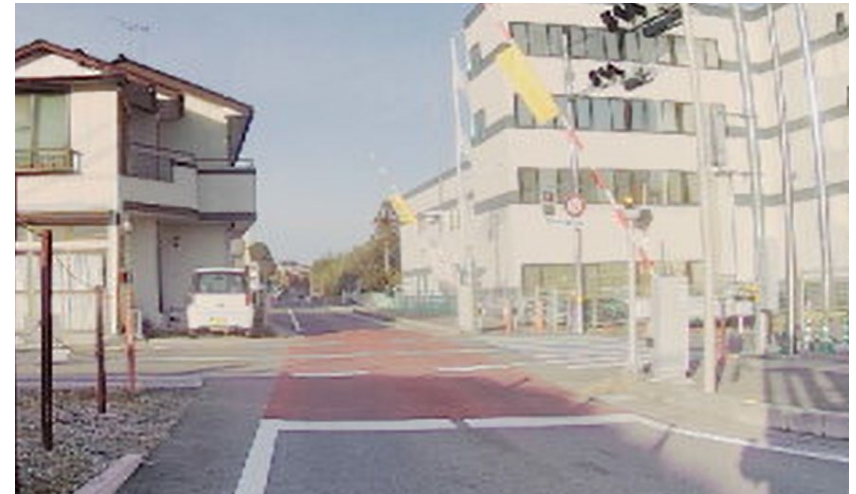
# 一般道交差を含む専用道におけるレベル4自動運転

## 【ハードルとなったシーン】

- 車両制御では対応困難な状況をインフラ設備の設置で解決



一般道との交差部



交差部信号なし (L4運行前)



交差部信号あり (L4運行時)

# 一般道におけるレベル4自動運転

○地域：柏市（千葉県）

○自動運転区間※1：一号近隣公園～（0.7km）～三井ガーデンホテル  
柏の葉パークサイド前

※1:レベル2区間を含めると約2.6km

○営業運行※2：2026年1月～

※2:東京大学学生、来訪者向けシャトル

○車両：エルガミオ【中型バス】

○最高速度：40km/h

○地上設備：信号連携機器



## 【主なハードル】

- 磁気マーカなしでの安定した走行  
(並行して走行するL2シャトルは使用)
- 交差点の右左折を安全に通行する走行方法の設計
- 様々なリスクシナリオを考慮した走行方法の設計

- より多くの方に自動運転サービスを利用いただく取組
  - ＞ 観光バスタイプ車両の自動運転化による用途の拡大
  - ＞ 複数台の自動運転車両（隊列走行を含む）を用いた旅客輸送
- 安全性を維持し、交通円滑性を損なわない自動運転システムの構築



観光バスタイプの自動運転車両



自動運転バスの隊列走行実験の様子

出典：<https://www.westjr.co.jp/company/action/region/list/2024062801.html>

