

2024年4月16日

各 位

会社名 株式会社オリエンタルコンサルタンツホールディングス  
代表者名 代表取締役社長 野崎 秀 則  
(東証スタンダード市場・コード番号2498)  
問合せ先 取締役統括本部長 森 田 信 彦  
TEL 03-6311-6641

**株式会社オリエンタルコンサルタンツ**  
**都市サービスの高度化に向けた『自動運転バス運行の実証実験』**  
**及び『自動運転と新たなモビリティに関する講演会』を実施します**  
**～リニア駅を中心とした地域の暮らしと一体となった公共交通サービスの構築～**

当社グループの基幹会社である株式会社オリエンタルコンサルタンツ（本社：東京都渋谷区、代表取締役社長：野崎秀則）は、長野県飯田市の中心市街地において、『自動運転バス運行の実証実験』を実施します。また、実証実験に先立って『自動運転と新たなモビリティに関する講演会』を開催します。

1. 自動運転バス運行の実証実験

本実証実験は、リニア駅を中心とした地域の暮らしと一体となった地域公共交通サービスの構築に向けて、自動運転車両の導入による都市サービスの高度化を目指すものであり、令和5年7月に飯田市と締結した『リニア時代を見据えた都市サービスへのデジタル技術の実装に向けた連携協定』<sup>※1</sup>の取り組みの一環として行われるものです。

※1: 連携協定関係者：株式会社オリエンタルコンサルタンツ、アイサンテクノロジー株式会社  
(所在地：愛知県名古屋市、代表取締役社長：加藤 淳)、Intelligence Design  
株式会社 (所在地：東京都渋谷区、代表取締役社長：中澤 拓二)

【自動運転バス運行実証実験の概要】

- ① 実験目的 令和4年度に3Dデータ連携基盤を活用したサイバー空間で自動運転車両の導入評価を行った複数区間の中から、現在グリーンスローモビリティ「プッチー(電気小型バス)」が走行しているルートを対象とし、自動運転導入時の課題抽出や社会受容性を検証
- ② 実験期間 2024年4月19日(金)・20日(土)・21日(日)の午前9時から午後4時(16時)
- ③ 実験場所 長野県飯田市 中心市街地
- ④ 実験内容 中心市街地における3つの停留所（飯田市美術博物館、飯田市立動物園、JR 飯田駅）を周回するルートを、自動運転EVバスが自動運転レベル2<sup>※2</sup>で走行。

※2: システムがハンドル操作やアクセル・ブレーキ操作を実行し、緊急時は運転士が介入。運転の主体は運転士。

- ⑤ 実施関係者 飯田市、株式会社オリエンタルコンサルタンツ、アイサンテクノロジー株式会社、Intelligence Design 株式会社、信州大学工学部交通計画研究室

【株式会社オリエンタルコンサルタンツの主な役割】

- ・実証実験の計画策定、運営、評価・分析
- ・交通影響や受容性の検証 等

## 【実験車両】

車両名 : GSM 8  
(ティアフォー社 保有)  
車両定員 : 定員 10 名 (乗客 7 名)  
最高速度 : 19km/h  
運行ダイヤ : 3 周/便 × 3 便 = 9 周



## 【走行ルート】



## 2. 自動運転と新たなモビリティに関する講演会

実証実験の前日には、長野県内をはじめ各地域における交通検討に向けた情報提供を目的とした『自動運転と新たなモビリティに関する講演会』を開催し、技術開発が進む自動運転技術の状況や新たなモビリティの開発動向と今後の方向性等について講演します。

- ① タイトル 『自動運転と新たなモビリティに関する講演会』
- ② 開催日時 2024年4月18日(木)13時30分～
- ③ 講演内容
  - ・飯田市における自動運転実証実験の取り組み状況
  - ・自動運転技術の状況や今後の動向
  - ・新たなモビリティの技術開発状況や活用の可能性
- ④ 講演者 信州大学 高瀬達夫准教授、アイサンテクノロジー株式会社、株式会社オリエンタルコンサルタンツ
- ⑤ 開催場所 飯田市役所会議室およびオンライン

株式会社オリエンタルコンサルタンツは、今後も飯田市における地域の賑わい創出と安全・安心な移動の確保、リニア中央新幹線駅を最大限に活かしたまちづくりを推進して参ります。

以上

＜本資料に関するお問い合わせ先＞  
株式会社オリエンタルコンサルタンツ  
E-mail: [webmaster@oriconsul.com](mailto:webmaster@oriconsul.com)  
TEL: 03-6311-7551 FAX: 03-6311-8011  
URL : <https://www.oriconsul.com/>  
統括本部 伊藤、丸山、門司