

都心三宮における新たなモビリティと歩行者が共存するための  
実証実験の実施について  
～ウォーカーブルなまちの実現に向けて～

2024年5月13日  
神戸市  
関西電力株式会社  
ゲキダンイイノ合同会社

神戸市、関西電力株式会社（以下、関西電力）およびゲキダンイイノ合同会社（以下、ゲキダンイイノ）は、5月22日から28日の間、自動走行モビリティ「iino type-S712」（ゲキダンイイノ製）の走行実験を行います。

神戸市では、「三宮周辺地区の『再整備基本構想』」<sup>※1</sup>（2015年9月）および「神戸三宮『えき～まち空間』基本計画」<sup>※2</sup>（2018年9月）の実現を目指し、「三宮クロススクエア」等の人と公共交通優先の空間を創出するため、三宮周辺地区の再整備を推進しています。

その一環として、歩行者と共存する新たなモビリティの導入を目指して、神戸市、関西電力、ゲキダンイイノは、2021年11月に「神戸三宮『えき～まち空間』モビリティ活用検討協議会」を立ち上げ、ウォーカーブルなまち<sup>※3</sup>の実現に向け、実証実験に取り組んでまいりました。

これまでの検証を踏まえ、今回は、三宮地区の目抜き通りであり、人通りの多い神戸三宮センター街<sup>※4</sup>において社会実装に向けた走行実験を行います。具体的には、AIカメラから取得したリアルタイム人流データを活用して走行制御を行うなど、歩行者との共存性を検証します。

本取組みは実装に向けたより具体的なものと位置付けており、これらの結果を踏まえて今後はデータを活用した走行台数・ルート企画や実運用スキームへの落とし込みなど、地元関係者とも協力しながら、にぎわいのあるまちづくりの実現に向けた一歩を進めてまいります。

## 1. 実施概要

新型自動走行モビリティ (iino type-S712) の走行検証  
(国土交通省「道路に関する新たな取り組み現地実証実験」の採択事業)

【日時】 2024年5月22日(水) 15時~18時  
5月23日(木) 13時~18時  
5月27日(月) 13時~18時  
5月28日(火) 13時~18時

※雨天決行

【場所】 神戸三宮センター街1丁目 (別紙参照)

## 2. モビリティ試乗体験への参加

上記の期間、現地にてモビリティに試乗いただけます。体験時にはアンケートへのご協力をお願いいたします。(事前予約不要)

## 3. 実施主体

神戸三宮『えき~まち空間』モビリティ活用検討協議会  
構成員：神戸市/関西電力/ゲキダンイイノ

## 4. 本実証における主な役割

神戸市 : 関係各所との調整  
ゲキダンイイノ合同会社 : 自動走行モビリティの運行  
関西電力株式会社 : 人流データによる歩行者との共存性の分析

## 5. 添付資料

- ・別紙：これまでの取り組み及び実証実験の概要

以上

- ※1：神戸の玄関口である三宮周辺地区について、民間活力の導入を図りながら、魅力的で風格ある都市空間を実現すべく策定した基本構想
- ※2：「三宮クロススクエア」をはじめとする公共施設の計画や、民間施設に期待される機能や設えなどについて、官民共通の具体的な目標像及びその実現に必要な取り組みを示すことを目的とした計画
- ※3：まちなかを車中心から人中心の空間へと転換し、人々が集い、憩い、多様な活動を繰り広げられる場へと改変することにより、人中心の豊かな生活空間を実現させるだけでなく、地域消費や消費の拡大、観光客の増加等、様々な地域課題の解決や新たな価値の創造につなげるまち
- ※4：2018年12月より神戸市と関西電力が実施している人流データ利活用実証実験で設置している人流センサーから取得した計測値を分析した結果を踏まえて、走行場所として選定

**都心三宮における新たなモビリティと歩行者が  
共存するための実証実験の実施について  
～ウォークアブルなまちの実現に向けて～**

**2024 年 5月 13日**

# これまでの取り組み (神戸三宮『えき~まち空間』モビリティ活用検討協議会)

- ✓ 神戸市では「三宮クロススクエア」を中心にウォークブルなまちの実現に向け、自動走行モビリティや低速小型モビリティ等の**新たなモビリティを活用した実証実験を、周囲の歩行者環境を変化させながら段階的に実施**しています

2021

2022

2023

2024

2021

- ✓ 神戸三宮『えき~まち空間』モビリティ活用検討協議会の発足
- ✓ 国交省「道路に関する新たな取り組み現地実証実験」に採択 (2021年度)
- ✓ 国交省「道路に関する新たな取り組み現地実証実験」に採択 (2023~2024年度)

2022

- ✓ 旧居留地エリアの**民間ビル敷地内**における自動走行モビリティ(iiino type-S712)の走行検証
- ✓ 三宮中央通りの歩道内にて**1人乗り低速小型モビリティ**の走行と走行時の映像解析による**歩行者との共存性の検証**



モビリティスポットとiiino type-S712



1人乗り低速小型モビリティの走行と歩行者共存性の検証



模擬環境での自動走行検証

2023

- ✓ サンポチカ(**公道・模擬した歩行者環境下**)におけるiiino type-S712の**自動走行検証**



三宮センター街でのプレテスト (2024/1)

2024

- ✓ 神戸三宮センター街(**公道・一般歩行者環境下**)におけるiiino type-S712の**自動走行検証 (遠隔操作型小型車)**
- ✓ AIカメラ解析による自動走行モビリティとその周囲の歩行者との**共存性の分析、指標化** など

2018

- ✓ 神戸市、関西電力にて**人流データ利活用実証実験を開始**



三宮地区に設置中の人流センサー

# 実証実験の概要(1/3)

- ✓ 今回の実証では、三宮地区の目抜き通りである神戸三宮センター街にて、一般歩行者のいる環境下において自動走行検証を行い、AIカメラ等で取得した人流データを活用しながら歩行者、まちや地域との共存性を検証します

## 実施日時

2024年

- ✓ 5/22 (水) 15時~18時
- ✓ 5/23 (木) 13時~18時
- ✓ 5/27 (月) 13時~18時
- ✓ 5/28 (火) 13時~18時
- ✓ ※ 雨天決行

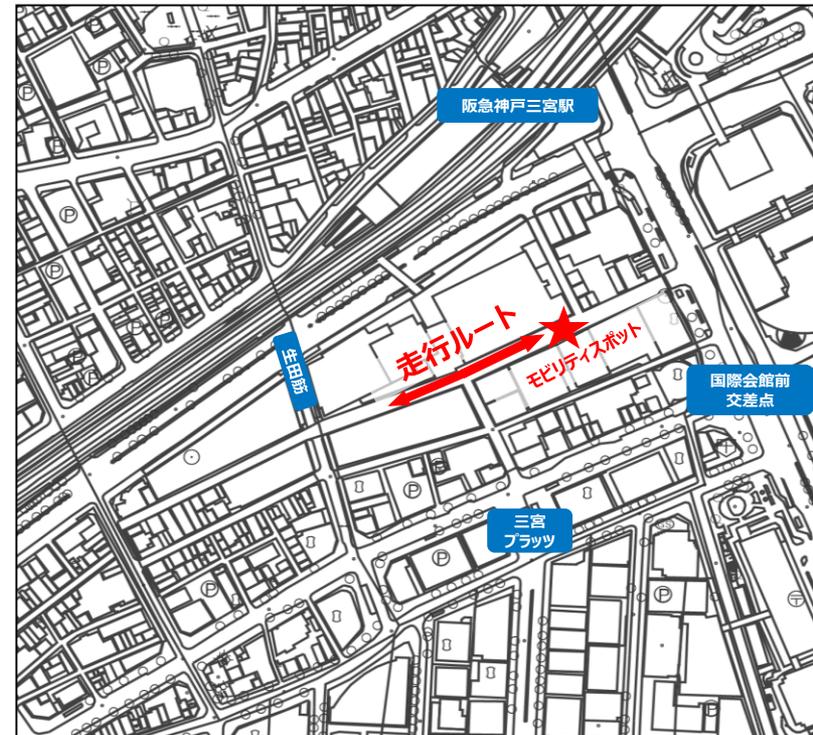
## 参加方法

- ✓ 上記の期間、現地にてモビリティに試乗いただけます。※事前予約不要
- ✓ 体験時にはアンケートへのご協力をお願いいたします。



## 実施場所

- ✓ 神戸三宮センター街1丁目  
(下図の約140m)



# 実証実験の概要(2/3)

## 実施体制

<p><b>神戸市</b></p> <p>BE KOBE 変わる神戸三宮</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ 全体統括</li> <li>✓ 関係各所との調整</li> <li>✓ 実証実験場所の提供</li> </ul>
<p><b>ゲキダンイノ</b></p> <p></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ 現地運営統括</li> <li>✓ 自動走行モビリティ「iino type-S712」の運行</li> <li>✓ モビリティスポットと走行動線を示すサインの設置</li> <li>✓ 試乗体験者、周辺通行者へのアンケート・インタビューの実施</li> </ul>
<p><b>関西電力</b></p> <p> power with heart</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ 現地運営等支援</li> <li>✓ AIカメラ解析による自動走行モビリティとその周囲の歩行者との共存性の分析、指標化</li> <li>✓ AIカメラのリアルタイム計測値の情報連携（走行中断の参考値として）</li> <li>✓ 人流データを活用したまちへのにぎわい波及状況の確認</li> </ul>

# 実証実験の概要(3/3)

## ✓ iino type-S712(遠隔操作型小型車)の自動走行検証

→iinoが人混み環境下で適切な走行速度、障害物検知範囲で自動走行できるか検証する

【iino type-S712特徴】

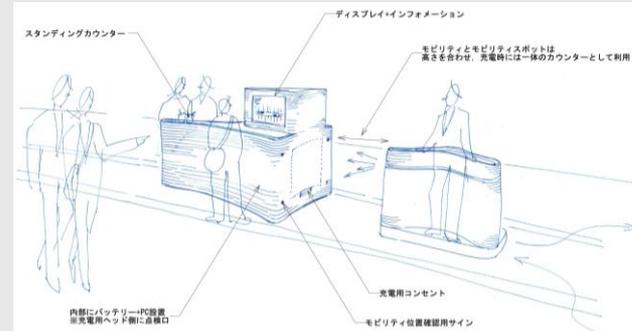
- ・道交法改正後の遠隔操作型小型車として開発
- ・電動車いす・シニアカー寸法（全幅695mm×全長1195mm）
- ・最大乗車人数は3人



## ✓ モビリティスポットとサインの効果検証

→モビリティスポットやサインの設置が歩行者動線の誘導に有効かを検証する。また、情報発信装置としてのモビリティスポットの有効性を検証する

モビリティスポット



走行ルートを示すサイン



## ✓ AIカメラを使った歩行者との共存性の分析、指標化

→モビリティの走行により周囲の人流が乱れていないか（歩行者が大きな回避行動や距離をとっていないか）を観測し、今後の走行台数・ルート企画に活用する



## ✓ AIカメラ型人流センサーを使った走行制御

→人流センサーを使って歩行者数をリアルタイムで計測し、一定数に達した場合に走行の一時停止を判断する



AIカメラ型人流センサー



1234  
567  
890



歩行者数の  
リアルタイム計測により  
走行停止を判断

iino type-S712

