

第36回技術研究発表会 梗概 < I 論文 >

C.都市の再興・まちづくり

【HP 掲載No. C02】

発表No.	C02
タイトル	ウォークアブル空間の創出に向けた自律移動ロボット実証実験 ～街路空間における歩行者とロボット共存のあり方～
所属・名前	株式会社日建設計総合研究所 笥 文彦 株式会社日建設計 大森 高樹 国土交通省 近安 規晃
キーワード	① 自律移動ロボット ② 実証実験 ③ 街路空間
<p>歩道等を走行する自律移動ロボット（歩道走行型の電動車）について、都市の目指すべき将来像の一つであるウォークアブル空間の創出に向けて、まちが賑わうイベント時の商店街や、大通りの歩道においてロボットの実走実験を行い、歩行者の混雑度とロボットの停止回数、軌跡等の検証を行うとともに、通行する歩行者へアンケート調査を実施し、混雑時における受容性を分析した。また、一定の幅員がある歩道の中でロボットの走行位置（中央、左、右）や、走行位置の路面標示の有無によって、それらの傾向がどのように変化するかについても検証を行った。</p> <p>結果として、歩行者混雑時においてもロボットとの共存を危険と感じる歩行者は少なく、人の賑わう空間での活用可能性が検証できた。また、走行位置としては、中央走行もしくは進行方向に対して左側走行の 때가、走行軌跡が安定し、歩行者の受容性も高かった。路面標示も一定の効果が確認できた。</p>	