

平成 30 年度 成果報告書

**戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第 2 期
自動運転（システムとサービスの拡張）
2020 東京臨海部実証実験に係る企画の検討及び評価**

平成 31 年 3 月

国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構
委託先: 株式会社三菱総合研究所

本報告書は、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）の委託業務として、株式会社三菱総合研究所が実施した「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期／自動運転（システムとサービスの拡張）／2020 東京臨海部実証実験に係る企画の検討及び評価」の平成30年度成果を取りまとめたものです。

従って、本報告書の著作権は、NEDO に帰属しており、本報告書の全部又は一部の無断複製等の行為は、法律で認められたときを除き、著作権の侵害にあたるので、これらの利用行為を行うときは、NEDO の承認手続きが必要です。

目次

1. 事業の背景と目的.....	6
1.1 事業の背景.....	6
1.2 事業の目的.....	6
1.3 事業内容.....	6
1.3.1 東京臨海部における実証実験の企画立案.....	6
1.3.2 実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案.....	7
2. 東京臨海部における実証実験の企画立案.....	9
2.1 信号情報提供技術の実証実験企画立案.....	10
2.2 高速道路における路車連携による自動運転支援技術の実証実験企画立案.....	12
2.3 羽田空港周辺インフラ協調型の次世代公共交通システムの実証実験企画立案.....	14
2.4 その他インフラ協調型の自動運転支援技術の実証実験企画立案.....	15
3. 実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案 ...	16
3.1 参加者募集の呼びかけ.....	16
3.1.1 構成検討.....	16
3.1.2 STEP1 のコンテンツ.....	17
3.1.1 STEP2 のコンテンツ.....	23
3.2 参加者募集説明会支援.....	23
3.2.1 実証実験参加者募集要領の作成.....	23
3.2.2 実験計画書.....	31
3.3 参加者説明会.....	31
3.4 参加者問い合わせ対応.....	31
3.4.1 想定 Q&A の作成および管理.....	32
3.4.2 問い合わせ内容リストの作成および管理.....	32
3.5 実証実験計画案の妥当性評価.....	32
3.6 実証実験事業への引継ぎ.....	32
4. 本調査の総括.....	33

参考資料

- 3-1：「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」に係る実証実験参加者募集要領
- 3-2：「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」に係る実証実験参加者募集要領（概要版）
- 3-3：Guidelines for Participating in the Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test
- 3-4：Overview of Guidelines for Participating in the Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test
- 3-5：東京臨海部実証実験 実験計画書
- 3-6：Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test – Testing Plan

まえがき

「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期／自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「2020 東京臨海部実証実験に係る企画の検討及び評価」は、信号情報提供技術、高速道路における路車連携による自動運転支援技術、インフラ協調型の次世代型公共交通システムについて、技術課題を評価するための東京臨海部実証実験の企画案を平成 30 年度に検討した。また、引き続き平成 31 年度には、参加者募集を通じて得られる情報をもとに、企画の妥当性を検証、改善提案を行っていく予定である。

本業務の実施にあたっては、東京臨海部実証実験タスクフォースなどの関係者と情報交換を通して実証実験に必要な要件についての情報収集を行い、実験計画に含めるべき事項を整理できた。ご助言いただいた関係者各位に深く感謝申し上げます。

業務概要

業務の名称

「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期／自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「2020 東京臨海部実証実験に係る企画の検討及び評価」

履行期間

2018年11月1日から2019年6月28日まで

（本報告は、上記履行期間のうち、2018年11月1日から2019年3月28日までの成果概要を記載する）

業務の目的

東京臨海部実証実験に向け、信号情報提供技術、高速道路における路車連携による自動運転支援技術、インフラ協調型の次世代型公共交通システムについて、技術課題を評価するための実証実験の企画案を立案し、参加者募集を通じて得られる情報をもとに、企画の妥当性を検証、改善提案を行うことを目的とする。

業務の構成

実証実験の企画立案、参加者募集、並びに参加者募集を通じた企画の妥当性検証を行うために、以下 a.～b.の調査を行った。

- a. 東京臨海部における実証実験の企画立案
 - a-1. 信号情報提供技術
 - a-2. 高速道路における路車連携による自動運転支援技術
 - a-3. 羽田空港周辺インフラ協調型の次世代公共交通システム
 - a-4. その他インフラ協調型の自動運転支援技術
- b. 実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案
 - b-1. 参加者募集の呼びかけ
 - b-2. 参加者募集説明会支援
 - b-3. 参加者説明会
 - b-4. 参加者問い合わせ対応
 - b-5. 実証実験計画案の妥当性評価
 - b-6. 実証実験事業への引継ぎ

要約

戦略イノベーション創造プログラム（SIP）第2期においては、自動運転の社会実装・実用化に向けた研究開発を進めている。本研究開発を推進すべく、SIP（第2期）では、「2020 東京臨海部実証実験タスクフォース」を新たに立上げ、実用化を後押しすべく技術・制度上の課題抽出・解決や実証環境整備に向けた議論を進めている。東京臨海部実証実験においては、インフラ協調技術を活用した自動運転に向けて、①信号情報提供技術、②高速道路における路車連携による自動運転支援技術、③インフラ協調型の次世代型公共交通システムの実証を行うことを予定している。これらの実証実験においては、SIP（第1期）で次世代都市WGやシステム実用化WGにおいて技術検討が進められていた次世代都市交通システムや信号情報提供などの技術、並びに次世代の協調ITSの実用化に向けた技術開発に関する共同研究（国土技術政策総合研究所）で検討中の技術を活用することから、多くのステークホルダーが連携して実施する必要がある。

本調査では平成30年度に、これらの実証実験に関連するステークホルダーへヒアリングを行い、実証実験計画案を立案した。

平成30年度、東京臨海部実証実験で計画されている、①信号情報提供技術、②高速道路における路車連携による自動運転支援技術、③インフラ協調型の次世代型公共交通システムの実証について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討し、検証項目の仮説を立てた。この仮説について、妥当性や詳細を確認すべきステークホルダーを整理し、ヒアリングを実施、実証実験計画案を作成した。

また平成31年度は、策定した実証実験改革案に基づき、実証実験への参加者募集を行い、その過程で得られる情報（ステークホルダーとの協議やヒアリング、参加者とのQA、応募結果整理等）をもとに、実証実験計画案の妥当性を評価し、改善提案を行うことを予定している。

これらの業務遂行結果については、計3回開催された「2020 東京臨海部実証実験タスクフォース」及び「東京臨海部実証実験タスクフォース」にて、関係省庁・関係団体に報告した。

1. 事業の背景と目的

1.1 事業の背景

戦略イノベーション創造プログラム（SIP）第2期においては、自動運転の社会実装・実用化に向けた研究開発を進めている。本研究開発を推進すべく、SIP（第2期）では、「2020 東京臨海部実証実験タスクフォース」を新たに立上げ、実用化を後押しすべく技術・制度上の課題抽出・解決や実証環境整備に向けた議論を進めている。東京臨海部実証実験においては、インフラ協調技術を活用した自動運転に向けて、①信号情報提供技術、②高速道路における路車連携による自動運転支援技術、③インフラ協調型の次世代型公共交通システムの実証を行うことを予定している。これらの実証実験においては、SIP（第1期）で次世代都市WGやシステム実用化WGにおいて技術検討が進められていた次世代都市交通システムや信号情報提供などの技術、並びに次世代の協調ITSの実用化に向けた技術開発に関する共同研究（国土技術政策総合研究所）で検討中の技術を活用することから、多くのステークホルダが連携して実施する必要がある。

1.2 事業の目的

本事業では、東京臨海部実証実験に関連するステークホルダへヒアリングを行い実証実験計画案を立案、参加者募集、並びに参加者を通じて得られる情報をもとに、実証実験計画案を評価し、改善提案を行う。

1.3 事業内容

実証実験の企画立案、参加者募集、並びに参加者募集を通じた企画の妥当性検証を行うために、以下の事項を実施した。

1.3.1 東京臨海部における実証実験の企画立案

SIP 第2期自動運転 2020 東京臨海部実証実験 TF 構成員及びステークホルダにヒアリングを行い、現状調査を行ったうえで、各技術の有効性等を評価する実証実験計画案を作成した。具体的には、以下の項目を実施した。

- (1) 信号情報提供技術
- (2) 高速道路における路車連携による自動運転支援技術
- (3) 羽田空港周辺インフラ協調型の次世代公共交通システム
- (4) その他インフラ協調型の自動運転支援技術

(1)～(4)のそれぞれについて、①検証項目の仮説立案、②ステークホルダヒアリング、お

よび③実証実験計画案作成を行った

(1) 信号情報提供技術

ITS 無線路側機による信号情報提供について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目（仮説）について、妥当性や詳細を確認すべきステークホルダを整理した。

(2) 高速道路における路車連携による自動運転支援技術

ETC2.0 路側機による合流支援、ETC ゲート通過支援の情報提供について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目（仮説）について、妥当性や詳細を確認すべきステークホルダを整理した

(3) 羽田空港周辺インフラ協調型の次世代公共交通システム

羽田空港周辺におけるインフラ協調型自動運転技術による安全性、利便性、輸送力、速達、定時性に優れた次世代型公共交通システムの実証について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目（仮説）について、妥当性や詳細を確認すべきステークホルダを整理した。

(4) その他インフラ協調型の自動運転支援技術

2020 東京臨海部実証実験タスクフォースにおいては、高速道路における車線別道路交通情報提供の実証実験の追加が検討された。そこで、高速道路における車線別道路交通情報提供の実証実験計画案の作成にあたり、ステークホルダへのヒアリングを行った。

1.3.2 実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

前項 1.3.1 で策定した実証実験計画案に基づき、実証実験への参加者募集を行った。また、得られた情報を整理して、NEDO に報告した。具体的には以下の項目を実施した。

なお、実証実験計画案の評価と改善提案については、平成 31 年度に行うことを予定している。

(1) 参加者募集の呼びかけ

NEDO 提供の公開用サーバにて公開する SIP-adus（第 2 期）における東京臨海部実証実験についての周知用 WEB コンテンツを作成した。

(2) 参加者募集説明会支援

参加者向け実証実験説明資料や参加規約類を作成し、2019年1月28日に実施したNEDO主催の参加者募集説明会を支援した。

(3) 参加者説明会

参加者説明会は平成31年4月の実施を予定しているため、報告書作成時点で未実施。

(4) 参加者問い合わせ対応

参加者募集開始から専用の担当者を配置した参加者問合せ用の窓口業務を実施した。

(5) 実証実験計画案の妥当性評価

実証実験計画案の評価と改善提案については、平成31年度に行うことを予定している。

(6) 実証実験事業への引継ぎ

実証実験の事務局を、円滑に、実証実験の実準備を請け負うNEDO別案件受託者へ引継ぐために、メールや電話での参加者からの問合せや意見、並びに問合せに対する事務局の回答の記録を管理した。

なお、事務局は本業務の期間（平成31年6月まで）継続実施し、実証実験の準備を請け負うNEDO別案件受託者へ引き継ぐ予定であるため、本報告時点では引継ぎは未実施である。

2. 東京臨海部における実証実験の企画立案

東京臨海部実証実験に係るステークホルダにヒアリングし、実証実験全体の目的や意義を整理した。

東京臨海部実証実験においては、公道、実交通環境下での交通インフラ機能の効果確認、多くの参加者による同一フィールドでの実験・データ取得、オープンな議論の場の提供、国内外への技術力アピール、市民参加、情報公開による認知度アップ、社会受容性醸成を目的として実証実験を行うものとした。

また、成果目標として、評価結果を基に、インフラ協調システムの仕様を国内外参加者内で合意、インフラ導入による効果（メリット）の明確化、実験エリアにおける、レベル4相当自動運転車の走行実現、インフラと自動運転車が道路交通に与える正負両面の影響、社会受容性の明確化を掲げるものとする。

1. 東京臨海部実証実験 意義・目標

【実証実験の意義】

- 公道、**実交通環境下**での交通インフラ機能の効果確認
- **多くの参加者**による同一フィールドでの実験・データ取得、オープンな議論の場の提供
- 国内外への技術力アピール
- 市民参加、情報公開による認知度アップ、社会受容性醸成

【成果目標】

- 評価結果を基に、インフラ協調システムの仕様を**国内外参加者内で合意**
- インフラ導入による**効果（メリット）の明確化**
- 実験エリアにおける、**レベル4相当自動運転車**の走行実現
- インフラ*自動運転車が道路交通に与える**正負両面の影響、社会受容性の明確化**

また、東京臨海部実証実験の概略スケジュールについて、ステークホルダヒアリングを踏まえ、インフラ設備の整備時期や、実験機材の準備時期、地図の更新時期などを整理し、以下のとおりとりまとめた。

8. 概略スケジュール

- 2019年10月に、ITS無線受信機や地図などの実験に利用向け車載機を貸与予定。
- 実証実験参加者WG（隔月開催予定）において、車載機のCAN出力IFの説明や、車載機の取り扱い説明、インフラ整備状況などを参加者と共有予定。



図 2-2 東京臨海部実証実験概略スケジュール（2019年1月28日参加者説明会資料抜粋）

また、東京臨海部実証実験を構成する3地域における実証実験内容について、2.1～2.3のとおり検討・整理した。

2.1 信号情報提供技術の実証実験企画立案

ITS無線路側機による信号情報提供について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目（仮説）について、ステークホルダにヒアリングした。

信号情報提供技術の実証実験計画案の作成にあたり、検証項目（仮説）を踏まえてステークホルダへのヒアリングを行った。その結果を踏まえ、検証項目、検証に必要な機材、検証実施者、想定される検証方法、検証スケジュール、検証場所（インフラ設置に必要な図面等の資料を含む）について実証実験計画案を作成した。

6. 実証技術（臨海副都心地域）

S A Eレベル2～4相当自動運転車による、有明・お台場地区一般道におけるインフラ協調システムの実証実験と道路交通に対するインパクトアセスメントを実施する

【実証技術】

- 信号情報配信による交差点走行支援
- 高精度3D地図情報に基づく走行
- インフラ協調型自動運転の道路交通に対するインパクトアセスメント

実交通環境下で参加車両を使っての実走評価、データ収集と分析による、実用化の見極めと参加者の仕様合意、インフラ整備の考え方整理

SIP準備物



10

図 2-3 臨海副都心地域実証内容案（2019年1月28日参加者説明会資料抜粋）

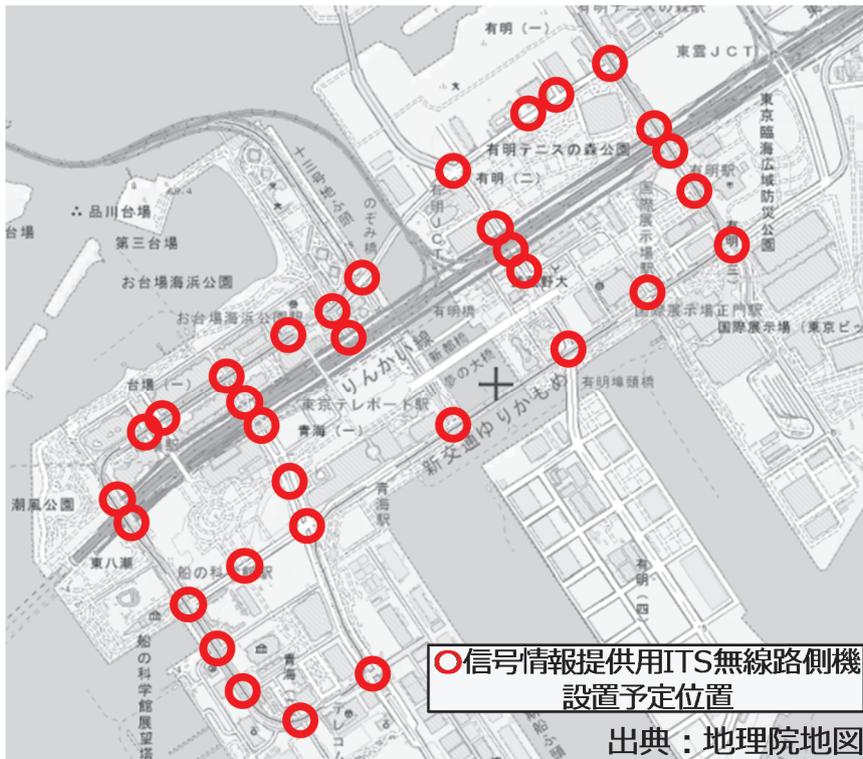


図 2-4 臨海副都心地域実施エリア案（2019年1月28日参加者説明会資料抜粋）

2.2 高速道路における路車連携による自動運転支援技術の実証実験企画立案

ETC2.0 路側機による合流支援、ETC ゲート通過支援の情報提供について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目（仮説）について、ステークホルダにヒアリングした。

高速道路における路車連携による自動運転支援技術の実証実験計画案の作成にあたり、検証項目（仮説）を踏まえてステークホルダへのヒアリングを行った。その結果を踏まえ、検証項目、検証の必要な機材、検証実施者、想定される検証方法、検証スケジュール、検証場所（インフラ設置に必要な図面等の資料を含む）について実証実験計画案を作成した。

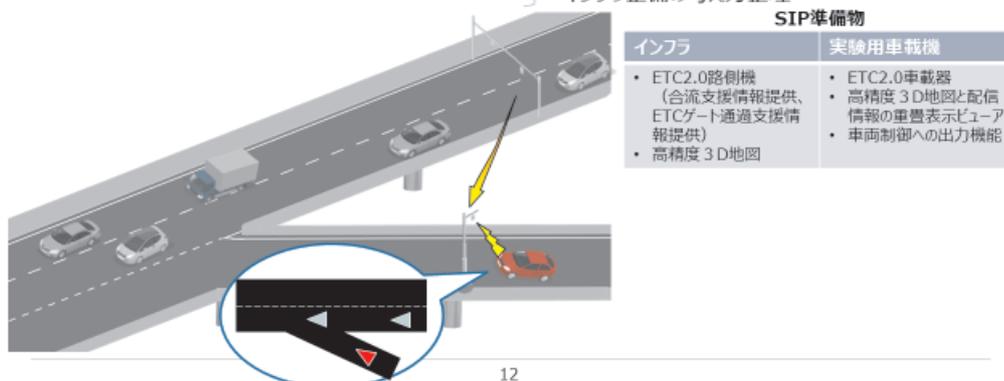
6. 実証技術（羽田空港と臨海副都心等を結ぶ首都高速道路）

SAEレベル2~4相当自動運転車による、臨海部自専道におけるインフラ協調システム（合流支援、ETCゲート通過支援）の実証実験と道路交通に対するインパクトアセスメントを実施する

【実証技術】

- 自専道における路車連携による走行支援
- 自専道における車線レベル交通環境情報配信
- 高精度3D地図情報に基づく走行

実交通環境下で参加車両を用いた実走評価、データ収集と分析による、実用化の見極めと参加者の仕様合意、インフラ整備の考え方整理



12

図 2-5 高速道路実証内容案（2019年1月28日参加者説明会資料抜粋）



図 2-6 高速道路実施エリア案 (2019年1月28日参加者説明会資料抜粋)

2.3 羽田空港周辺インフラ協調型の次世代公共交通システムの実証実験企画立案

羽田空港周辺におけるインフラ協調型自動運転技術による安全性、利便性、輸送力、速達、定時性に優れた次世代型公共交通システムの実証について、インフラ・車両・周辺環境の3つの視点で検討した。また、検証項目(仮説)について、ステークホルダにヒアリングした。

6. 実証技術 (羽田空港地域)

自動運転技術を活用した次世代型都市交通ART (SAEレベル2/4相当) による、羽田空港地区におけるインフラ協調システムの実証実験と道路交通に対するインパクトアセスメントを実施する

【実証技術】

- 自動運転技術を活用したアクセシビリティと快適性実現
- PTPS*によるバスの速達、定時運行支援
- 信号情報配信による交差点走行支援
(*PTPS: Public Transportation Priority Systems)

混在交通環境下で参加車両を使うための実走評価、データ収集と分析による、ART実用化への見極め、インフラ整備の考え方整理

SIP準備物

インフラ	実験用車載機
<ul style="list-style-type: none"> ● ITS無線路側機(PTPS対応) ● バス専用レーン ● 走路誘導磁気マーカー ● 正着用バス停 ● 高精度3D地図 	<ul style="list-style-type: none"> ● ITS無線/光ビーム受信機(PTPS対応)

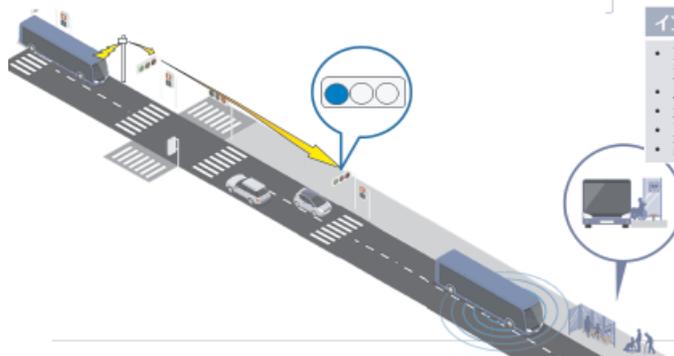
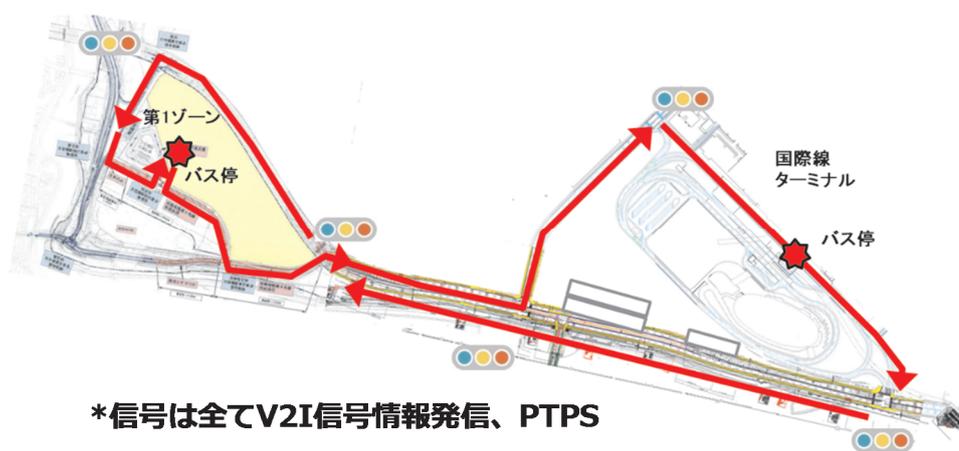


図 2-7 羽田空港地域実証内容案 (2019年1月28日参加者説明会資料抜粋)



*信号は全てV2I信号情報発信、PTPS

図 2-8 羽田空港地域実施エリア案 (2019年1月28日参加者説明会資料抜粋)

2.4 その他インフラ協調型の自動運転支援技術の実証実験企画立案

2020 東京臨海部実証実験タスクフォースにおいては、高速道路における車線別道路交通情報提供の実証実験の追加が検討された。そこで、高速道路における車線別道路交通情報提供の実証実験計画案の作成にあたり、ステークホルダへのヒアリングを行った。

3. 実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

3.1 参加者募集の呼びかけ

NEDO 提供の公開用サーバにて公開する SIP-adus（第 2 期）における東京臨海部実証実験についての周知用 WEB コンテンツを作成した。

3.1.1 構成検討

NEDO 提供の公開用サーバにて公開する SIP-adus（第 2 期）における東京臨海部実証実験についての周知用 WEB コンテンツは、STEP1 と STEP2 で構成することとし、各 STEP にて記載する内容および添付する資料を下記のとおり整理した。

<STEP1：基本事項入力>

募集トップページ

- |_ 申し込みはこちらから
- |_ 『東京臨海部実証実験』募集要領（概要版）
- |_ 『東京臨海部実証実験』参加規約

<STEP2：参加申請>

参加申請トップページ

- |_ 資料 1：『東京臨海部実証実験』募集要領（別添）
- |_ 資料 2：研究開発計画（1573KB）
- |_ 資料 3：戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第 2 期（平成 29 年度補正予算措置分）の実施方針（140KB）
- |_ 資料 4：科学技術イノベーション創造推進費に関する基本方針（97KB）
- |_ 資料 5：戦略的イノベーション創造プログラム運用指針（297KB）
- |_ 別添 1：応募申請書類（154KB）
- |_ 別添 2：契約に係る情報の公表について（110KB）
- |_ 別添 3：提案書類受理票（21KB）
- |_ 公募説明会資料

3.1.2 STEP1 のコンテンツ

STEP1 のために作成した周知用 WEB コンテンツ（日本語版）は以下のとおり。

<STEP1>

募集トップページ

【タイトル】

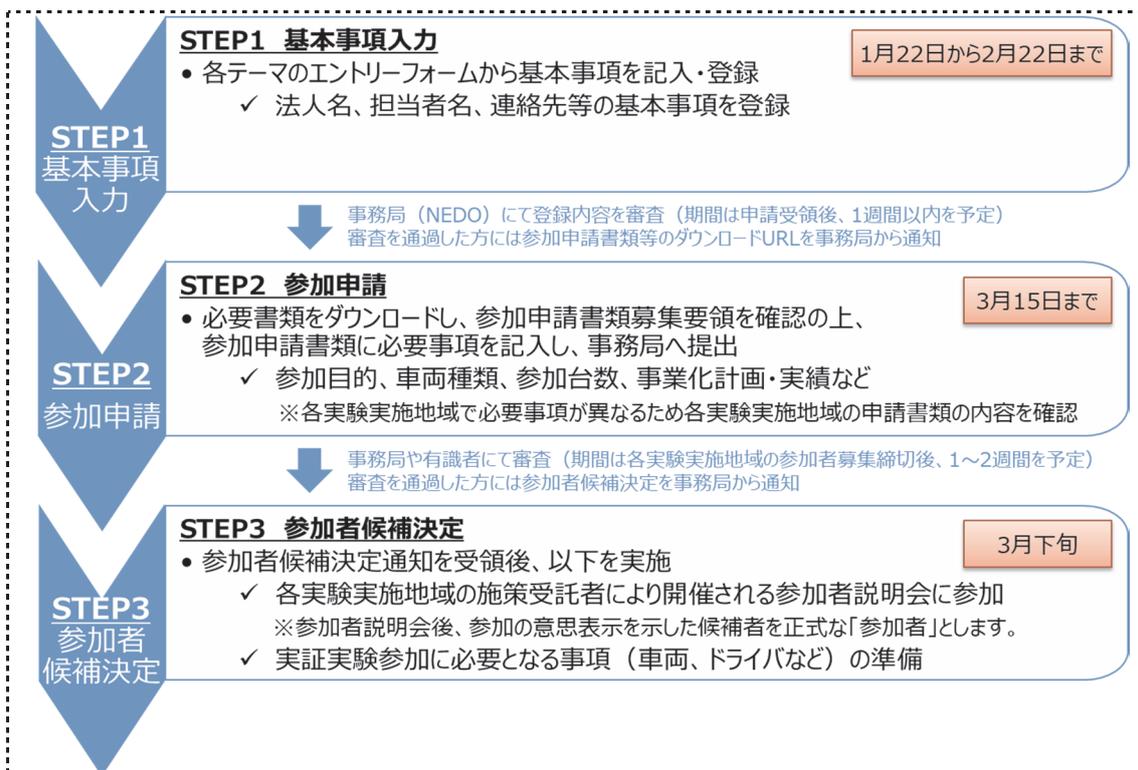
「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期 自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」に係る参加者募集について

平成31年1月22日

国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（以下「NEDO」という。）は、平成30年度より開始した「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期 自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」への参加者を募集します。応募要件は、末尾に掲載する『東京臨海部実証実験』参加規約を御覧ください。募集要領は「申し込みはこちらから」よりエントリーをしていただいた後、ご登録いただいたEメールアドレス宛にダウンロードサイトのURLをお送りいたします。また、募集要領の英訳版をご希望の方は、下記のメールアドレスにお問い合わせください。

プロジェクト名	戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期 自動運転（システムとサービスの拡張）／東京臨海部実証実験
募集期間	平成31年1月22日（火）～平成31年2月22日（金）
参加の方法	以下のボタンからエントリー画面に移動し、必要情報を入力してください。
問い合わせ先	ロボット・AI部 モビリティグループ E-mail : sip-adus-fot@ml.nedo.go.jp TEL: 044-520-5241

なお、申し込みは実証実験への参加を義務付けるものではなく、また、審査の結果によっては実験にご参加頂けない可能性もあることをご了承ください。参加者募集から実証実験開始までの流れは以下の通りです。



【実験参加者に関する条件】

地方公共団体を除く企業又は団体で、法人格を有し定款等により代表者、活動内容及び財産管理方法等について確認できる者のうち、自動運転車に係る研究・開発を行っており、東京臨海部実証実験での実証データを有効に活用できる者かつ（別添1）の『東京臨海部実証実験』参加規約に合意することが必要です。

【資料】

『東京臨海部実証実験』募集要領（概要版）

『東京臨海部実証実験』参加規約

「申し込みはこちらから」のリンク先

項目		備考
法人に関する情報	法人名	—
	代表者	—
	所在地	—
担当者に関する情報	担当者名	—
	所属	—
	役職	—
	メールアドレス	—
	電話番号	—

実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

参加を検討している 実験実施地域	① 臨海副都心地域 ② 羽田空港地域 ③ 羽田空港と臨海副都心等を 結ぶ首都高速道路	該当する方にチェック、 複数選択も可能
事業化および遂行能 力の確認	自動走行にかかわる事業化計 画を有している。ただし大学、 公的研究機関等を除く。	チェック（必須）
	自動運転レベル 2*相当以上の 実験車両を有し、公道走行実験 の実績がある。	チェック（必須）
参加規約に記載され ている内容の確認	参加規約に記載の（実証実験の 施行区分及び費用負担区分）を 確認し、参加者の費用負担区分 について了解した。	チェック（必須）
	実験に利用する実験車両は、参 加規約に記載の以下の要件を 全て満たしている。 ・ 道路運送車両の保安基準の 規定に適合している ・ 自動車登録番号標交付代行 者から交付を受けた自動車 登録番号標を有し、公道上 を走行できる	チェック（必須）
	参加規約に同意する	チェック（必須）

※SAE J3016 の自動運転レベル定義に基づく

STEP1 のために作成した周知用 WEB コンテンツ（英語版）は以下のとおり。

Step 1

Top Page for Application Process

(Title)

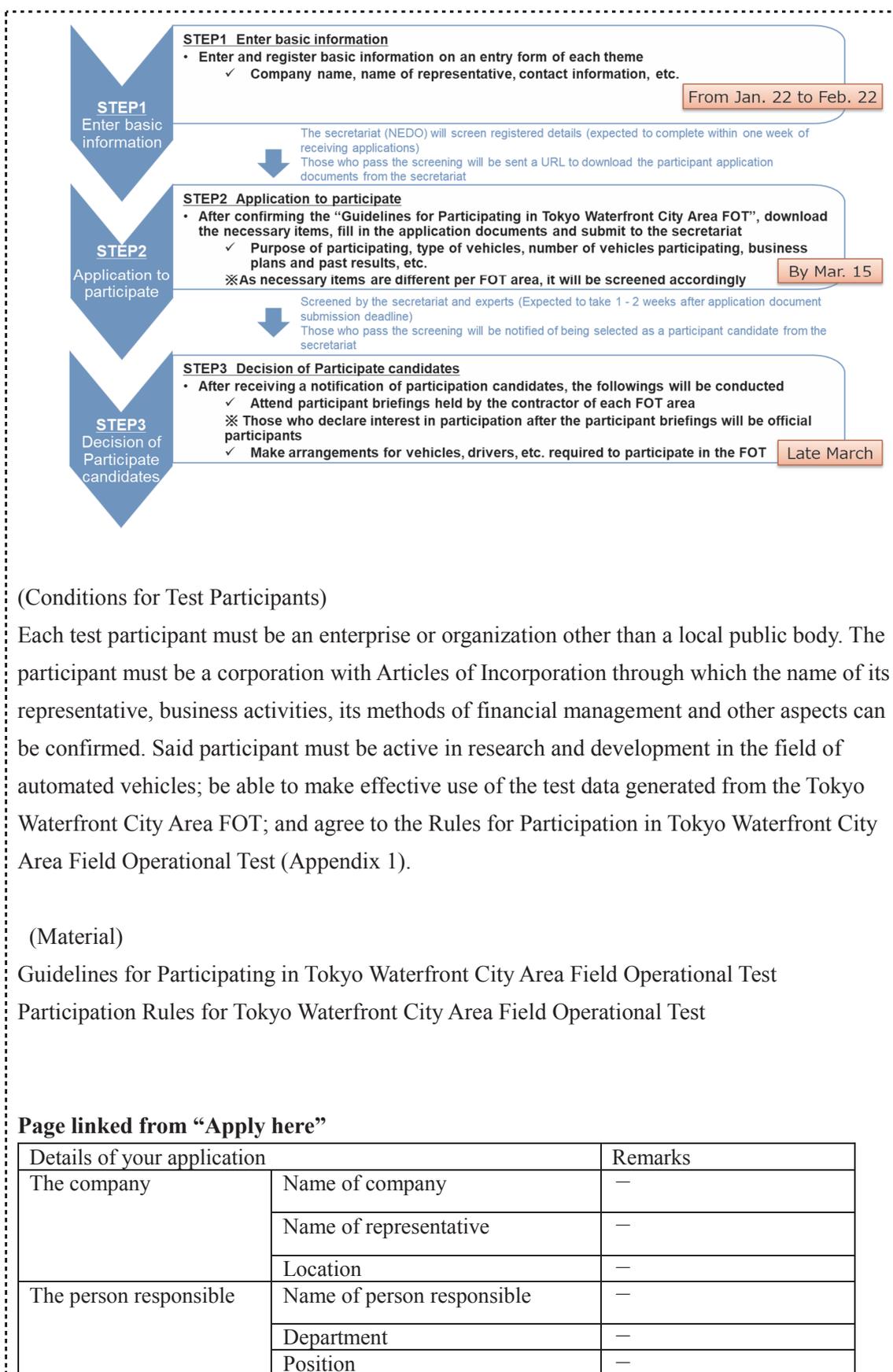
Call for Applications to Participate in Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test, SIP Phase Two - Automated Driving (Expansion of Systems and Services)

January 22, 2019

The New Energy and Industrial Technology Development Organization (NEDO) is recruiting applicants to participate in Tokyo Waterfront City Area FOT, as part of the 2nd Phase of Strategic Innovation Promotion Program—Automated Driving for Universal Services (SIP-adus): Expansion of Systems and Services. For the terms of application, please read “Participation Rules for Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test” at the end of this document. After you have submitted your entry by accessing “Apply here”, we will send a URL for downloading the “Guidelines for Participating in Tokyo waterfront City Area FOT” to the e-mail address you registered. If you prefer to receive the English-language version of the Guidelines, please contact us via the e-mail address below.

Project name	Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test, SIP Phase Two - Automated Driving (Expansion of Systems and Services)
Application period	From Tuesday, January 22 to Friday, February 22, 2019
Method of application	Click the button below to access the entry page and enter the required information.
For inquiries, contact:	Robot and Artificial Intelligence Technology Department E-mail: sip-adus-fot@ml.nedo.go.jp TEL: 044-520-5241

Your application does not confer an obligation to participate in FOT. Also, please understand that you may be refused permission to participate, depending on the results of our examination. The series of steps from recruitment of participants to start of FOT is as follows.



(Conditions for Test Participants)

Each test participant must be an enterprise or organization other than a local public body. The participant must be a corporation with Articles of Incorporation through which the name of its representative, business activities, its methods of financial management and other aspects can be confirmed. Said participant must be active in research and development in the field of automated vehicles; be able to make effective use of the test data generated from the Tokyo Waterfront City Area FOT; and agree to the Rules for Participation in Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test (Appendix 1).

(Material)

Guidelines for Participating in Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test
 Participation Rules for Tokyo Waterfront City Area Field Operational Test

Page linked from “Apply here”

Details of your application		Remarks
The company	Name of company	—
	Name of representative	—
	Location	—
The person responsible	Name of person responsible	—
	Department	—
	Position	—

	E-mail address	—
	Telephone number	—
FOT area you are considering	④ Tokyo Waterfront City area ⑤ Haneda Airport area ⑥ Metropolitan expressways linking the Tokyo Waterfront City area and Haneda Airport	Check all that apply. Multiple selections are permitted.
Ability to develop and execute commercial applications	The applicant, except universities and public research institutes, has a commercialization plan for automated driving.	Check (required)
	The applicant has proven results in conduct of public-road tests at a level* equivalent to automated driving level 2 or higher.	Check (required)
Confirmation of Terms and Conditions	The applicant has confirmed “Allocation of Implementation and Expenses for FOT” in the Terms and Conditions and agreed to the expenses borne by the participant.	Check (required)
	The test vehicles to be used in the tests fulfill all of the following conditions specified in the Terms and Conditions. <ul style="list-style-type: none"> • The vehicles meet the Safety Standards of the Road Transportation Vehicles. • The vehicles have license plates for registered vehicles, issued by an appropriate automobile licensing agent, and can be driven on public roads. 	Check (required)
	I agree to the Participation Rules.	Check (required)

* Based on definition of SAE J13016 automated driving level

3.1.1 STEP2 のコンテンツ

(1) 全体構成

STEP2 のために周知用 WEB コンテンツ（日本語版、英語版）、応募申請書類（日本語版、英語版）を作成した。

3.2 参加者募集説明会支援

参加者向け実証実験説明資料や参加規約類を作成し、2019 年 1 月 28 日に実施した NEDO 主催の参加者募集説明会を支援した。

3.2.1 実証実験参加者募集要領の作成

(1) 参加規約の作成

「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第 2 期自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」に係る実証実験参加者募集要領に掲載する参加規約を作成した。

ここで作成した参加規約は、戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第 1 期自動運転「ダイナミックマップ実証実験（2 次募集）」にて用いられた参加規約をもとに、第 4 条（実証実験の施行区分及び費用負担区分）は今回の実証内容に合わせて修正した。さらに、第 6 条（実験車両）／第 7 条（実験車両のドライバ）／第 8 条（実験車両の安全管理）は、第 1 期をふまえて追記・削除を行った。

なお、作成した参加規約の日本語版は参考資料 3-1 の巻末に、英語版は参考資料 3-3 の巻末に掲載している。

表 3-1 「ダイナミックマップ実証実験」と「東京臨海部実証実験」の参加規約修正対応表

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験																																																																																																																																												
(実証実験の施行区分及び費用負担区分)	<p>第4条</p> <p>3 実証実験に用いる車両および車載器は、参加者の負担により手配するものとします。</p> <p>4 マップの提供、マップのセンター機能の構築、センターからの情報提供にかかる費用は、受託者が負担するものとします。</p>	<p>第4条</p> <p>3 実証実験に用いる車両は、参加者の負担により手配するものとします。</p> <p>4 実証実験に用いる車載器の負担および手配は、「表 施行区分および費用負担(役割分担)」に従うものとします。「表 施行区分および費用負担(役割分担)」に記載されていない費用に関しては、受託者及び参加者間で協議の上、費用負担区分を協議するものとします。</p>																																																																																																																																												
<p>第4条</p> <p>表 施行区分および費用負担(役割分担)</p>	<p>表：施行区分および費用負担(役割分担)</p> <table border="1" data-bbox="470 952 880 1377"> <thead> <tr> <th>区分</th> <th>想定される費用</th> <th>受託者</th> <th>参加者</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>静的高精度 3D 地図データの提供</td> <td>データ準備、HDD費、郵送料</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>改善要望を反映した地図データの再提供</td> <td>データ準備、HDD費、郵送料</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>提供地図の各車両システムへのコンバート</td> <td>静的高精度 3D 地図データ変換システムの構築費 (API)</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>各種関連ハードウェア (PC等) の準備費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>地図データの評価・確認</td> <td>データ確認・評価作業費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>準静的・準動的データ配信サーバ構築</td> <td>準静的・準動的データ配信システム構築費、サーバ保守運営費</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>準静的・準動的データ配信</td> <td>データ配信・受信に係る通信費</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>配信データ(準静的・準動的データ)を各社車両システムへコンバート</td> <td>配信データ(準静的・準動的データ)変換システムの構築費</td> <td>○</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>各種関連ハードウェア (PC等) の準備費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>準静的・準動的データ受信側システム構築</td> <td>データ受信システム構築費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>実験車両・システム準備</td> <td>車両・システム準備費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>車両ドライバーの準備</td> <td>ドライバー人件費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>準静的・準動的データの評価・確認</td> <td>評価作業費(車両燃料費、高速道路利用料金、データ通信費など)</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>評価結果報告費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>実験車両の動態管理</td> <td>動態管理システムの運用費</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>動態管理システムの設置費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> </tbody> </table>	区分	想定される費用	受託者	参加者	静的高精度 3D 地図データの提供	データ準備、HDD費、郵送料	○	○	改善要望を反映した地図データの再提供	データ準備、HDD費、郵送料	○	○	提供地図の各車両システムへのコンバート	静的高精度 3D 地図データ変換システムの構築費 (API)	○	○		各種関連ハードウェア (PC等) の準備費	-	○	地図データの評価・確認	データ確認・評価作業費	-	○	準静的・準動的データ配信サーバ構築	準静的・準動的データ配信システム構築費、サーバ保守運営費	○	○	準静的・準動的データ配信	データ配信・受信に係る通信費	○	○	配信データ(準静的・準動的データ)を各社車両システムへコンバート	配信データ(準静的・準動的データ)変換システムの構築費	○	○		各種関連ハードウェア (PC等) の準備費	-	○	準静的・準動的データ受信側システム構築	データ受信システム構築費	-	○	実験車両・システム準備	車両・システム準備費	-	○	車両ドライバーの準備	ドライバー人件費	-	○	準静的・準動的データの評価・確認	評価作業費(車両燃料費、高速道路利用料金、データ通信費など)	-	○		評価結果報告費	-	○	実験車両の動態管理	動態管理システムの運用費	○	-		動態管理システムの設置費	-	○	<p>表：施行区分および費用負担(役割分担)</p> <table border="1" data-bbox="933 940 1295 1393"> <thead> <tr> <th>区分</th> <th>機材・ソフトウェア・作業等</th> <th>受託者</th> <th>参加者</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>インフラ協調システムの提供</td> <td>通信機材 (ITS 無線受信機、ETC2.0 車載器、モバイル通信機材) 準備、HDD 費、通信機材送料</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>配信データ(準静的・準動的データ)の CAN 出力機能の構築費</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>各種関連ハードウェア (PC等) の準備</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>情報配信機材の構築</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>ビューソフト(配信データを地図と重ね合わせて表示)</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>配信データの評価・確認</td> <td>配信データ確認・評価作業費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>配信データ確認用 PC</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>実験車両・システムの準備</td> <td>車両・システム準備費(インフラ協調システムの配信データを車両制御・ドライバへの情報提供で利用するもの)</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>車両の搬送・保管費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>地図データの自社フォーマットへの変換</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>CAN メッセージ利用時の変換</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>車両ドライバーの準備</td> <td>ドライバー人件費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>準静的・準動的データの準備・確認</td> <td>評価作業費(車両燃料費、高速道路料金など)</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>評価結果報告費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>実験車両の動態管理</td> <td>動態管理システム(GPS・加速度センサ等)の運用費</td> <td>○</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>ドライバーモニターの準備</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td></td> <td>動態管理システム・その構築費を依頼する機材(インバクタアセンメントのための機材など)の設置費</td> <td>-</td> <td>○</td> </tr> </tbody> </table>	区分	機材・ソフトウェア・作業等	受託者	参加者	インフラ協調システムの提供	通信機材 (ITS 無線受信機、ETC2.0 車載器、モバイル通信機材) 準備、HDD 費、通信機材送料	○	-		配信データ(準静的・準動的データ)の CAN 出力機能の構築費	○	-		各種関連ハードウェア (PC等) の準備	○	-		情報配信機材の構築	○	-		ビューソフト(配信データを地図と重ね合わせて表示)	○	-	配信データの評価・確認	配信データ確認・評価作業費	-	○		配信データ確認用 PC	-	○	実験車両・システムの準備	車両・システム準備費(インフラ協調システムの配信データを車両制御・ドライバへの情報提供で利用するもの)	-	○		車両の搬送・保管費	-	○		地図データの自社フォーマットへの変換	-	○		CAN メッセージ利用時の変換	-	○	車両ドライバーの準備	ドライバー人件費	-	○	準静的・準動的データの準備・確認	評価作業費(車両燃料費、高速道路料金など)	-	○		評価結果報告費	-	○	実験車両の動態管理	動態管理システム(GPS・加速度センサ等)の運用費	○	-		ドライバーモニターの準備	-	○		動態管理システム・その構築費を依頼する機材(インバクタアセンメントのための機材など)の設置費	-	○
区分	想定される費用	受託者	参加者																																																																																																																																											
静的高精度 3D 地図データの提供	データ準備、HDD費、郵送料	○	○																																																																																																																																											
改善要望を反映した地図データの再提供	データ準備、HDD費、郵送料	○	○																																																																																																																																											
提供地図の各車両システムへのコンバート	静的高精度 3D 地図データ変換システムの構築費 (API)	○	○																																																																																																																																											
	各種関連ハードウェア (PC等) の準備費	-	○																																																																																																																																											
地図データの評価・確認	データ確認・評価作業費	-	○																																																																																																																																											
準静的・準動的データ配信サーバ構築	準静的・準動的データ配信システム構築費、サーバ保守運営費	○	○																																																																																																																																											
準静的・準動的データ配信	データ配信・受信に係る通信費	○	○																																																																																																																																											
配信データ(準静的・準動的データ)を各社車両システムへコンバート	配信データ(準静的・準動的データ)変換システムの構築費	○	○																																																																																																																																											
	各種関連ハードウェア (PC等) の準備費	-	○																																																																																																																																											
準静的・準動的データ受信側システム構築	データ受信システム構築費	-	○																																																																																																																																											
実験車両・システム準備	車両・システム準備費	-	○																																																																																																																																											
車両ドライバーの準備	ドライバー人件費	-	○																																																																																																																																											
準静的・準動的データの評価・確認	評価作業費(車両燃料費、高速道路利用料金、データ通信費など)	-	○																																																																																																																																											
	評価結果報告費	-	○																																																																																																																																											
実験車両の動態管理	動態管理システムの運用費	○	-																																																																																																																																											
	動態管理システムの設置費	-	○																																																																																																																																											
区分	機材・ソフトウェア・作業等	受託者	参加者																																																																																																																																											
インフラ協調システムの提供	通信機材 (ITS 無線受信機、ETC2.0 車載器、モバイル通信機材) 準備、HDD 費、通信機材送料	○	-																																																																																																																																											
	配信データ(準静的・準動的データ)の CAN 出力機能の構築費	○	-																																																																																																																																											
	各種関連ハードウェア (PC等) の準備	○	-																																																																																																																																											
	情報配信機材の構築	○	-																																																																																																																																											
	ビューソフト(配信データを地図と重ね合わせて表示)	○	-																																																																																																																																											
配信データの評価・確認	配信データ確認・評価作業費	-	○																																																																																																																																											
	配信データ確認用 PC	-	○																																																																																																																																											
実験車両・システムの準備	車両・システム準備費(インフラ協調システムの配信データを車両制御・ドライバへの情報提供で利用するもの)	-	○																																																																																																																																											
	車両の搬送・保管費	-	○																																																																																																																																											
	地図データの自社フォーマットへの変換	-	○																																																																																																																																											
	CAN メッセージ利用時の変換	-	○																																																																																																																																											
車両ドライバーの準備	ドライバー人件費	-	○																																																																																																																																											
準静的・準動的データの準備・確認	評価作業費(車両燃料費、高速道路料金など)	-	○																																																																																																																																											
	評価結果報告費	-	○																																																																																																																																											
実験車両の動態管理	動態管理システム(GPS・加速度センサ等)の運用費	○	-																																																																																																																																											
	ドライバーモニターの準備	-	○																																																																																																																																											
	動態管理システム・その構築費を依頼する機材(インバクタアセンメントのための機材など)の設置費	-	○																																																																																																																																											
(実証実験の内容)	<p>第5条 「ダイナミックマップ」とは、自動走行システムの実現に必要な静的・準静的・準動的・動的情報を重ね合わせたものを示します。</p> <p>2 実証実験では、静的地図の精度、準静的・準動的情報の精度、ダイナミックマップのセンター機能確認、動的情報の活用方法を実証するものとします。</p>	<p>→削除</p> <p>→削除</p>																																																																																																																																												

実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験
(実験車両の走行箇所)	<p>第6条 参加者は、前条に記載された内容を実証することを目的として、定められた公道区間における自動運転車両の走行を行うことができます。</p> <p>2 参加者は、あらかじめ受託者に提出した走行計画書に従った方法で走行するものとします。</p> <p>3 参加者は、前項以外の目的で自動運転車両の走行を行うことはできません。</p>	<p>第5条 参加者は、前条に記載された内容を実証することを目的として、定められた公道区間における自動運転車両の走行を行う際には、あらかじめ受託者に提出した走行計画書に従った方法で走行するものとします。</p> <p>→削除</p>
(実験車両)	<p>第7条 実験車両は道路運送車両の保安基準の規定(昭和26年運輸省令第67号)に適合していることとします。(同令第55条第1項に規定する地方運輸局長の認定又は第56条第4項に規定する国土交通大臣の認定を受け、既定の特例受けているものを含む)</p> <p>2 本実証実験は、地図データおよび、その配信システムの実証を行うものである為、参加車両の自動運転機能の有無や自動運転レベルは問いません。</p> <p>4 ナンバーを取得し、公道上を走行できる車両であることとします。</p>	<p>第6条 実験車両は道路運送車両の保安基準の規定(昭和26年運輸省令第67号)に適合していることとします。(同令第55条第1項に規定する地方運輸局長の認定又は第56条第4項に規定する国土交通大臣の認定を受け、既定の特例受けているものを含む)また、道路運送車両法の規定により、国土交通大臣又は自動車登録番号標交付代行者から交付を受けた自動車登録番号標を有し、公道上を走行できる車両であることとします。</p> <p>→削除</p> <p>→削除</p> <p>2 実験車両は、テストドライバが緊急時等に安全を確保するために必要な操作を行うことができるものとします。</p> <p>3 本実証実験は、信号情報提供技術、高速道路における路車連携による自動運転支援技術、インフラ協調型の</p>

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験
	<p>5 新たな自動走行システムを搭載した車両を実験に使用する場合は、あらかじめ、参加者自身で、テストコース等の施設で走行安全が担保できていることを確認してください。</p> <p>7 自動走行システムの機能限界又はまもなく機能限界に達することを検知した際や、システム故障を検知した際など、十分な時間的余裕を持ちドライバーへ操作要請を行ってください。また、ドライバーが運転移譲しない、又はできない場合は車両を安全に停止させてください。</p>	<p>次世代型公共交通システムについて、各技術の課題および有効性を実証するために行うものである為、実証実験においてはインフラ協調システムの配信データを自動運転または安全運転支援で利用する車両を用いて検証すること。</p> <p>5 自動運転機能を搭載した車両を実験に使用する場合は、あらかじめ、参加者自身で、テストコース等の施設で走行安全が担保できていることを確認すること。</p> <p>7 自動運転機能の機能限界又はまもなく機能限界に達することを検知した際や、システム故障を検知した際など、十分な時間的余裕を持ちドライバーへ操作要請を行ってください。ただし、ドライバーへ運転移譲しない、又はできない場合は車両を安全に停止させてください。</p>
(実験車両のドライバー)	<p>第8条 実験車両の走行は、参加者によって手配したテストドライバーが行ってください。</p> <p>2 前項のテストドライバーは実験車両の自動運転機能の有無や自動運転レベルによらず、「自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン」(以下、「ガイドライン」という。)に従うものとし、実験前にガイドラインの内容や実験時の注意事項に同意するものとします。</p> <p>3 テストドライバーは以下の条件を満たす者としてください。</p> <ul style="list-style-type: none"> •普通自動車免許を持ち、3年以上の運転経験を有する者 •実験車両の自動走行システムの仕組みや特性を十分に理解し、実験車両の緊急時操作に習熟している者(必要に応じて、教育やトレーニング) 	<p>第7条 実験車両の走行は、参加者によって手配したテストドライバーが道路交通法を始めとする関係法令を遵守して行ってください。</p> <p>2 運転者となる者が実験車両の運転者席に乗車して、常に周囲の道路交通状況や車両の状態を監視(モニター)し、緊急時等には、他人に危害を及ぼさないよう安全を確保するために必要な操作を行うこと。</p> <p>3 第1項のテストドライバーは実験車両の自動運転機能の有無や自動運転レベルによらず、「自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン」(以下、「ガイドライン」という。)に沿うものとし、実験前にガイドラインの内容や実験時の注意事項に同意するものとします。</p>

実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験
	<p>ングを実施する)。</p> <ul style="list-style-type: none"> •高速道路の運転経験がある者 •実証実験実施後のアンケート等の調査に協力が可能な者 •関係法令における運転者としての義務を負い、交通事故等が発生した場合には、常に運転者としての責任を負うことを認識していただける者 	<p>4 テストドライバーは以下の条件を満たす者としてください。</p> <ul style="list-style-type: none"> •実験車両の種類に応じ、法令に基づき運転に必要とされる運転免許を保有し、相当の運転経験を有する者 •実験車両の自動走行システムの仕組みや特性を十分に理解し、実験車両の緊急時操作に習熟している者(必要に応じて、教育やトレーニングを実施する) •実証実験実施後のアンケート等の調査に協力が可能な者 •関係法令における運転者としての義務を負い、仮に、交通事故等が発生した場合には、常に運転者としての責任を負うことを認識していただける者
(実験車両の安全管理)	<p>第9条</p> <p>2 事務局は、実証実験時に参加者の責により、交通事故等が生じた場合の一切の責任を負いません。</p> <p>3 実験車両においては、実験中に発生した交通事故や交通違反の事後検証を行うことができるよう、ガイドラインに従い、各種データ等の記録・保存を行うものとします。</p> <p>5 自動走行モードで実証実験を実施する際は、警察庁が発行する「自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン」に従い安全管理に努めなければなりません。</p> <p>8 走行時は、実験車両に並走するなど、適切な安全確保措置を講じなければなりません。</p> <p>10 実証実験実施中は安全確保措置として、車両にドライバーとシステム監視員の2人が乗車し、システム監視員はシステムの状況監視と緊急時には必要な操作ができるような体</p>	<p>第8条</p> <p>2 事務局および受託者は、実証実験時に参加者の責により、交通事故等が生じた場合の一切の責任を負いません。</p> <p>3 実験車両においては、実験中に発生した交通事故や交通違反の事後検証を行うことができるよう、ガイドラインに沿って、各種データ等の記録・保存を行うものとします。</p> <p>→削除</p> <p>→削除</p> <p>→削除</p>

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験
	制で実験を行ってください。	
(実験報告)	<p>第11条 4 受託者は、到達目標に対するアウトプットおよび関係組織と国際標準等のまとめを行わなければなりません。</p>	<p>第10条 →削除</p> <p>4 受託者が貸与した実験機材のログデータについては、受託者への提供をしなければなりません。</p>
(実験データの第三者への提供)	<p>第12条 受託者は、実験結果の評価のために、実験時の走行データやその他調査結果を、分析作業の委託先や関係機関等に開示する場合があります。</p>	<p>第11条 内閣府 SIP、関係省庁、事務局及び受託者は、実験結果の評価のために、実験時の走行データやその他調査結果を、分析作業の委託先や関係機関等に開示する場合があります。なお、個社名のわかる形で開示する資料については、事前に開示可否を参加者へ確認します。</p>
(成果等の公表又は頒布)	<p>第13条 2 実験に用いたマップやセンサー機能等の仕様やセキュリティに関わる情報は公表又は頒布することはできません。</p>	<p>第12条 。 2 実験に用いた各種データやシステムの仕様やセキュリティに関わる情報は公表又は頒布することはできません。</p> <p>3 本実証実験でインフラ協調システムより配信する情報の取扱い方法は、事務局または受託者が必要に応じて開催する参加者説明会、進捗報告会、情報共有会等の会合等で事務局から提示し、参加者はこれに従うこととします。</p>
(損害賠償等)	<p>第15条 4 受託者から提供されるダイナミックマップの瑕疵により交通事故が生じた場合には、参加者が責任を負うものとします</p>	<p>第14条 4 受託者から提供される各種機材が出力する情報の瑕疵により交通事故が生じた場合には、参加者が責任を負うものとします。</p>
(実証実験参加の中止)		<p>第18条 2 4) 内閣府から指示があった場合</p>

実証実験への参加者募集実施を通じた実証実験計画案の評価と改善提案

該当箇所	SIP1_ダイナミックマップ実証実験 (2次募集)	SIP2_東京臨海部実証実験
(協力事項)	<p>第20条</p> <p>2 受託者および参加者は実証実験のPR映像撮影に協力して頂きます。</p> <p>3 受託者が参加者に対して作成する資料については海外メーカ向けに英訳版も作成してください。</p>	<p>第19条</p> <p>2 受託者が必要に応じて開催する進捗報告会、情報共有会等の会合等において、受託者から参加者へ実験結果の報告等の発表を依頼した場合は、実験結果の報告等の発表に協力して頂きます。</p> <p>3 受託者および参加者は実証実験のPR映像撮影、マスコミ取材等のイベント、その他事務局または受託者より依頼する評価事項（インパクトアセスメントなど）に協力して頂きます。</p> <p>→削除</p>
(守秘義務)	<p>第21条 受託者は参加者が所有する車両を評価する上で、実験結果の評価を目的とする場合を除き、知り得た情報を外部に漏らしてはなりません。</p>	<p>→削除</p>
(貸与機材の取扱)		<p>第21条 受託者より貸与する機材のリバースエンジニアリングは禁止します。また、輸出管理法に則った適切な管理を行うこととします。</p>

(2) 募集要項の作成

a.東京臨海部における実証実験の企画立案での検討成果を用いて、「戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）第2期自動運転（システムとサービスの拡張）」のうち「東京臨海部実証実験」に係る実証実験参加者募集要領を作成した。

募集要項の目次は下記のとおり。

なお、作成した参加規約の日本語版は参考資料 3-1 に、英語版は参考資料 3-3 に掲載している。また、概要版の日本語版は参考資料 3-2 に、英語版は参考資料 3-4 に掲載している。

【参加募集（日本語版）の目次構成】

<目次>

1. 東京臨海部実証実験の背景・目的
2. 実証実験実施概要
 - 2.1. 実施概要
 - 2.2. 実施期間
 - 2.3. 実施スケジュール予定
 - 2.4. 実験参加者
 - 2.5. 実施エリア
 - 2.6. 実施エリア詳細
 - 2.7. 実証内容
 - 2.8. 参加者に求める役割
 - 2.9. 実験機材概要
 - 2.10. 実験スキーム
3. 参加要件、申請書類、選定
 - 3.1. 実験参加者に関する条件
 - 3.2. 申請手続き
 - 3.3. 申請書類
 - 3.4. 申請書類に関する留意事項
 - 3.5. 参加者の選定
 - 3.6. 募集期間
 - 3.7. 通知
 - 3.8. 参加者説明会
4. 提出先、お問合せ先

3.2.2 実験計画書

a.東京臨海部における実証実験の企画立案での検討成果を用いて、参加者説明会にて実験参加希望者に説明するための実験計画書を作成した。

実験計画書の目次は下記のとおり。

なお、作成した実験計画書の日本語版は参考資料 3-5 に、英語版は参考資料 3-6 に掲載している。

【実験計画書（日本語版）の目次構成】

1. 東京臨海部実証実験 意義・目標
2. 参加者募集の概要
3. 第 2 期 SIP 東京臨海部実証実験大日程
4. 実施エリアの詳細
5. 交通環境情報構築のロードマップ
6. インフラ協調システム実証実験の狙い
7. 実証技術（臨海副都心地域、羽田空港地域、羽田空港と臨海副都心等を結ぶ首都高速道路）
8. 概略スケジュール
9. 実験機材概要
10. 体制概要
11. 参加者と受託者の役割分担
12. 実験中の安全管理体制
13. 参加者募集の流れ

3.3 参加者説明会

本項目は平成 30 年度実施予定事項であるため、本報告時点では未実施である。

3.4 参加者問い合わせ対応

参加者募集開始から専用の担当者を配置した参加者問合せ用の窓口「平成 30 年度「東京臨海部実証実験」参加者募集事務局」を設置し、参加者募集に関する各種問い合わせに対応した。

3.4.1 想定 Q&A の作成および管理

参加者募集開始に先立ち、問い合わせがあった場合に迅速に対応できるよう、想定される Q&A をあらかじめ用意し、発注者に確認した。

また、想定 Q&A に未掲載であった質問が実験参加希望者からあった場合は、以降の質問に対して同様の回答ができるよう想定 Q&A を更新した。本更新作業は随時実施したが、情報共有のため毎週水曜日に発注者に対して更新版をメール送付した。

3.4.2 問い合わせ内容リストの作成および管理

実験参加希望者からの問い合わせに対して、抜け漏れなく対応できるよう一覧表で管理した。

3.5 実証実験計画案の妥当性評価

本項目は平成 30 年度実施予定事項であるため、本報告時点では未実施である。

3.6 実証実験事業への引継ぎ

実証実験の事務局を、円滑に、実証実験の準備を請け負う NEDO 別案件受託者へ引継ぐために、メールや電話での参加者からの問合せや意見、並びに問合せに対する事務局の回答の記録を管理した。

なお、事務局は本業務の期間（平成 31 年 6 月まで）継続実施し、実証実験の準備を請け負う NEDO 別案件受託者へ引き継ぐ予定であるため、本報告時点では引継ぎは未実施である。

4. 本調査の総括

平成 30 年度は、東京臨海部実証実験に向け、参加者募集の準備調整を実施した。参加者募集に向け、日本自動車工業会などのステークホルダへの実験内容のヒアリングなどを実施し、東京臨海部実証実験の実験概要説明資料として取りまとめた。

なお、本業務は引き続き平成 31 年 6 月まで実施するため、実証実験計画の見直しなどの項目は平成 31 年度報告書にて報告する。

