



# 新たなモビリティサービスによる 移動利便性向上・地域活性化

株式会社Doog

世界の  
あしたが見えるまち。  
TSUKUBA

## 背景・目的

本提案は、当社が開発・製造する複数人搭乗型のモビリティを活用し、つくばセンター地区で新たな移動サービスを提供するものである。

現在つくば駅周辺は、筑波西武をはじめとする大型商業施設の撤退によって賑わいが低下している。複数の商業施設を周遊するのに適切な移動手段がないことも要因の1つであることから、センター地区の移動利便性向上をきっかけとして、街の活性化を実現できると考え今回の提案に至った。

2019年度においては、実路面上での機体の走行能力確認、GPS測位精度確認、モニターによる試乗会を実施。本格運用にあたって必要となる条件を確認することを目的に、実証実験を行った。

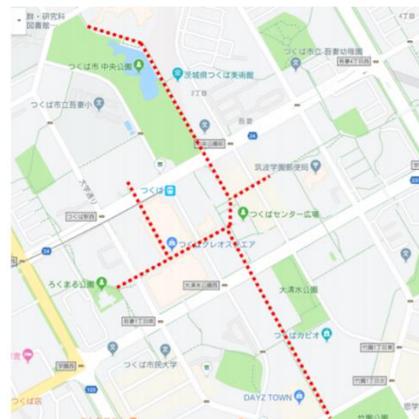
## 実験内容

### 【実施時期】

- 1 公道上でのGPS測位精度確認、機体を用いない走行能力確認  
2019年10月から2020年2月
- 2 モニター試乗会 2020年2月15日(土)

### 【実施内容】

- 1 公道上でのGPS測位精度確認、機体を用いない走行能力確認  
将来事業化を想定しているつくばセンター地区(右図)において、GPS測位精度の確認や、モビリティの走行が困難な場所(傾斜や段差など)が無いかの確認を行った。
- 2 モニター試乗会  
つくばカピオ敷地内において、二人乗りモビリティ「モビリス」を使用したモニターによる試乗会を実施した。



## 実験結果

1 公道上でのGPS測位精度確認、機体を用いない走行能力確認  
複数の機種および複数のモードでGPS位置精度の確認を行った。計測結果より、GPSの位置情報を使ってもロボットが走行する際に急に位置が隣の経路に飛んでしまうようなことは少ないことが確認できた。

併せて、GPS測位精度確認と同時に、ルート全体の路面状況の確認を目視で行ったところ、機体の走行には問題がないことが確認できた。

2 モニター試乗会 試乗会参加人数:約150人

試乗会では、事前に計画していたルート(右図)において、2台のモビリスを同時に運用した。イベント来場者は親子連れも多く、飲食スペースが賑わう時間帯もあったが、走行スピードの遅いモビリスは周囲の来場者を妨害することなど無く、スムーズに運行できた。



■ キッチンカー ○ 飲食用テーブル&イス → モビリス動線

## 今後の展望

今年度のトライアルにおいては、GPS測位精度や機体の走行性能など、技術的な側面の確認ができた。また、モニター試乗会によって、多くの人が行き交う空間でも、周囲に恐怖感・圧迫感を与えずに走行可能であるということも確認できた。

公道上での継続的な事業化のためには、法律上の位置づけをクリアにすることが課題となる2020年以降も引き続き警察をはじめとする関係省庁との協議を行っていく。

併せて、事業化のための運用体制構築や機体の改良を進める。

### 実用化のロードマップ

2019年度(トライアル)  
・機体の走行機能の確認  
・規制緩和と要望開始 (2020年度以降も継続)

2020年度  
・試験運用の開始  
・規制緩和と要望継続  
・運用体制の構築

2021年度  
・本格運用の開始