

自律走行車両の接触事故について

2020年3月10日に、東京・丸の内仲通りにおいて、当社が実証実験に向けて試験走行していた自律走行車両が、路上に駐車中の乗用車と接触する事故が発生しました。いずれの車両も損傷があったものの、この事故による負傷者はいませんでした。今回の事故により、相手方および関係者の皆さまに多大なるご迷惑とご心配をお掛けしましたことを深くおわび申し上げます。

本件については関係省庁に報告を行い、今後の対応方針などの検討を進めています。今後は、外部の専門家で構成された「事故調査委員会」を2020年3月中に設置する予定です。

1. 発生日時：2020年3月10日（火） 午前9時22分ごろ

2. 発生場所：丸の内仲通り（東京都千代田区丸の内2丁目）

3. 発生状況

当社社員が自律走行車両（Navya社製「NAVYA ARMA」）を自動運転で走行中、バス停に停車するために車両を左端へ寄せていく際に、路上駐車中の乗用車の側面に接触しました。

4. 被害状況：自律走行車両および乗用車が損傷、負傷者はなし

5. 事故の経緯

	時刻	操作者	内容
①	9時22分 40秒500ミリ秒	運転者	運転者が駐車車両への接近を認知し、手動走行へ切り替え (ボタンを押下し、その後保持)
②	9時22分 40秒600ミリ秒	システム	LiDAR (ライダー) センサーが駐車車両を検知 (手動走行中のため、システムによるブレーキが無効となった)
③	9時22分 41秒080ミリ秒	運転者	運転者が緊急停止命令を入力、車両が減速を開始 (①で保持したボタンを解放)
④	9時22分 41秒800ミリ秒	運転者	駐車車両に接触

6. 今後の対応

再び同様の事故が発生しないよう、自動運転などに知見のある外部の専門家で構成された「事故調査委員会」を2020年3月中に設置します。「事故調査委員会」では、事故の原因究明を進めるとともに、今後の対応策や再発防止策を精査し、その内容について順次公表する予定です。