

【第2報・最終】E23東名阪道 工事用車両とお客さま車両の接触事故

【発生日時】 2025年6月19日（木） 21:43頃

【発生場所】 E23 東名阪自動車道 上り線 KP67.65付近

【工事件名】 2025年度 東名阪自動車道 ■管内維持修繕業務

【受注者名】 中日本ハイウェイ・メンテナンス名古屋(株)

【概要】

東名阪上り走行2車線規制において、巡回車が2車線規制の擦り付けテープ・矢印板の破損を発見し、報告を受けた規制責任者が状況確認及び復旧のため、ロボコン車にて規制内を後退中、第一走行車線に停車していたバイクと接触したものの。

【被害状況】 人的被害：なし
物的被害：相手方 バイクマフラー凹み・ナンバープレートの凹み
当方 車両後方バンパー左側面に掠り傷

【時系列】

6/19（木）

21:43 事故発生
21:45 ■へ報告
21:46 メンテ舗装担当者へ報告
21:51 ■管制へ緊急ダイヤル
21:52 警察へ事故の連絡
21:56 メンテ名古屋から■保全当番班長へ第一報連絡
22:01 管理隊、現場到着
22:09 現地状況を再度確認し、メンテ名古屋から保全計画課長へ報告
22:15 高速隊、現場に到着
23:10 事故検分終了 高速隊（警察）現場を離脱
23:30 レッカー車両到着
23:45 相手方バイクで現場離脱（2台中の1台）
23:55 レッカー車および管理隊、現場離脱

6/20（金）

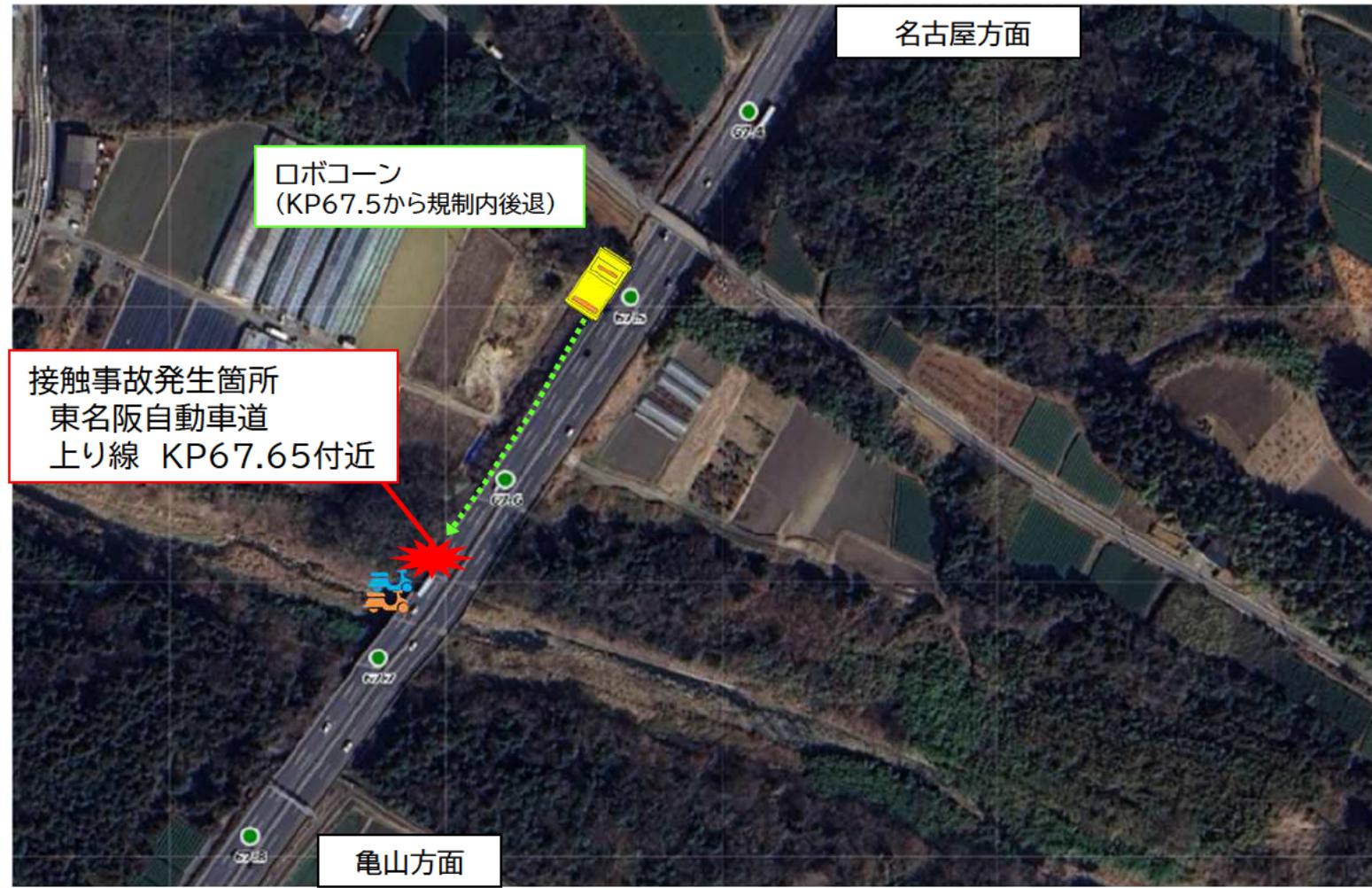
8:00 ■にて緊急安全大会を実施
9:30 メンテ名古屋にて再度緊急安全大会、バック誘導訓練実施
13:00 ■にて全作業員で小集団活動実施

6/23（月）

9:30 メンテ名古屋にて再々度緊急安全大会、バック誘導訓練実施（20日未参加者）
13:00 ■にて全作業員で小集団活動実施（20日未参加者）

【報道等】 なし

【事象発生箇所 航空写真(東名阪自動車道)】



【損傷状況写真】

【相手方:バイクのマフラー部の凹み
ナンバープレートの凹み】

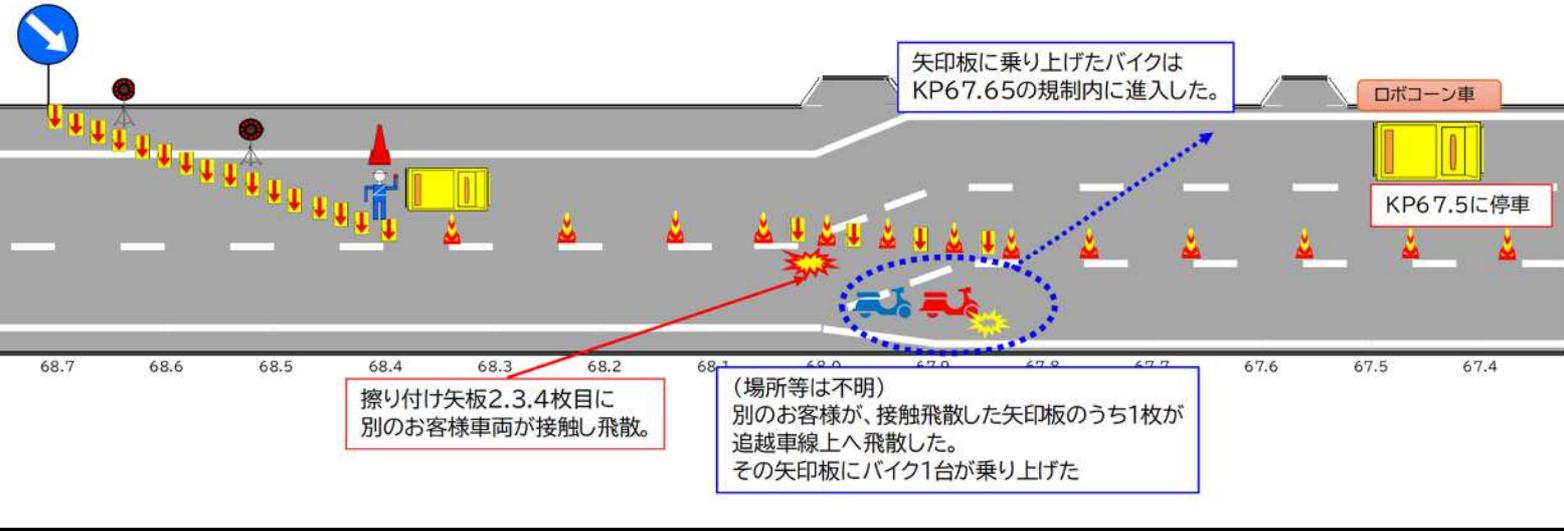


【当方:車両後方バンパー側面にすり傷】



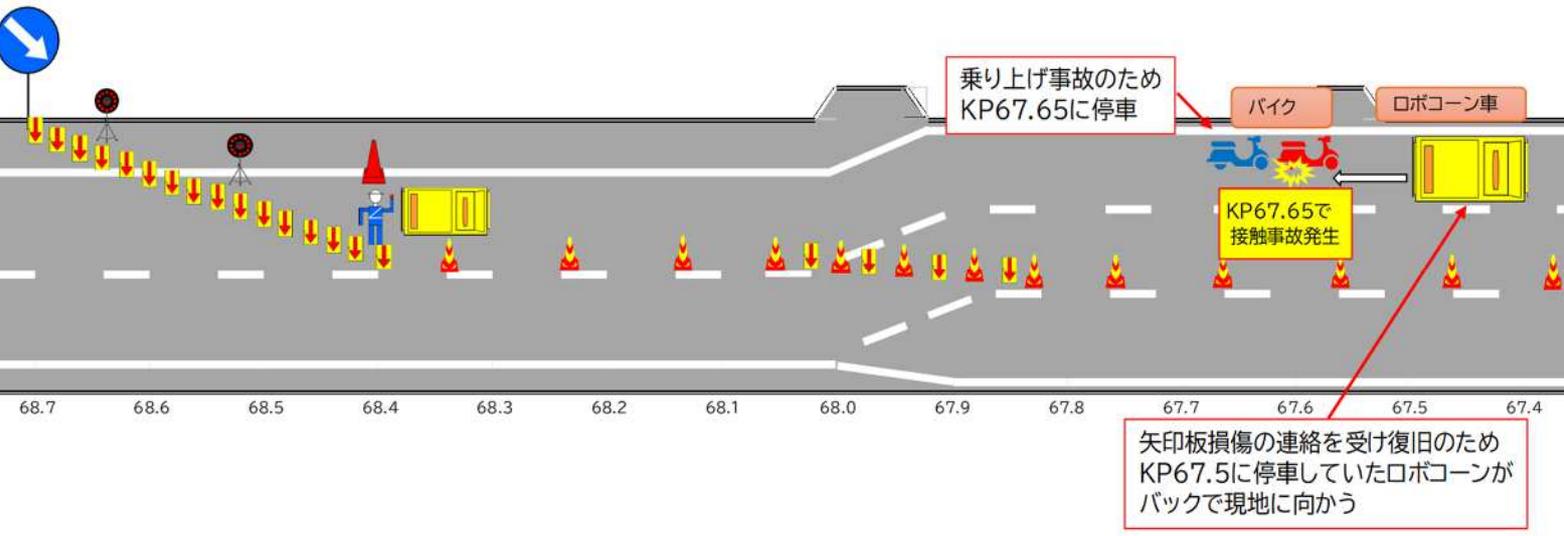
【事故状況図① 関連する矢印板接触事故】

バイク(お客様)が、別のお客様が接触飛散した矢印板に接触する事故が発生。



【事故状況図② 後退時接触事故】

規制内に停車していたバイク(お客様)に、矢印板復旧のため後退してきたロボコーンが接触した。



【事故原因】

①ロボコーン車使用時の作業手順書に、助手はバックモニター（※）にて後方監視を行うこととなっていた。

②そのため、撤去以外の規制内後退時も誘導員を配置しなくても良いと誤認識してしまい、結果、規制内に停車中のバイク（お客様）と接触した。

【教育不足・内的要因錯覚】

（※）③当該バックモニターは、ラバーコーンの回収忘れを確認するモニターのため、撤去作業以外のコーン回収アーム格納時（回送時）は、後方確認が難しい状況であった。

ラバーコーンの撤去(ロボコーンで撤去)

ロボコーン使用時は、速度10km/h以下で決められた使用方法を守り撤去を行う。

助手は、回収漏れがあった場合に発見できるように、前方の確認をする。

助手は、車内モニターを確認し、ラバーコーンの回収が行えているか確認する。
あわせて、後方の確認も行う。

異常ランプ点灯時は一度停車後、降車し異常の確認を行う。

運転手は撤去時、主にサイドミラーを確認し後退する。

荷台作業員は、ベルトコンベアーのラバーコーンを随時荷台へ降ろし整理を行う。

万が一、ラバーコーンをアーム部でキャッチ出来ずにそのまま後退した場合

助手席の助手

伝える。

編成は、運転手・助手(助手席に乗車)・荷台作業員の計3名の編成とする。

運転手は、後退作業(運転)に専念する。

異常箇所の確認。(車両故障の場合は別途修理・レッカーを要請)

解決できる異常は、復帰ボタンを押し異常が消えてから再開。

撤去後退時は車両の窓を開け、ラバーコーンを引きづった音や異常音がある場合は必ず車両を停車させ異常を確認する。

ラバーコーンを降ろすのが間に合わない場合や、その他異常がある場合は警笛で合図を行い車両を停車し対応する。

回収漏れを発見した場合は、助手が運転手へ伝える。ロボコーンを供用車線と離れた位置へ寄せて車両を停車させる。運転手が黄旗・赤色灯、警笛等で監視を行い、助手が回収漏れのラバーコーンを回収する。回収したラバーコーンは助手が荷台作業員に渡す。

一度、機械動作に異常がないか『復帰』ボタンを押し、機械をリセットする。

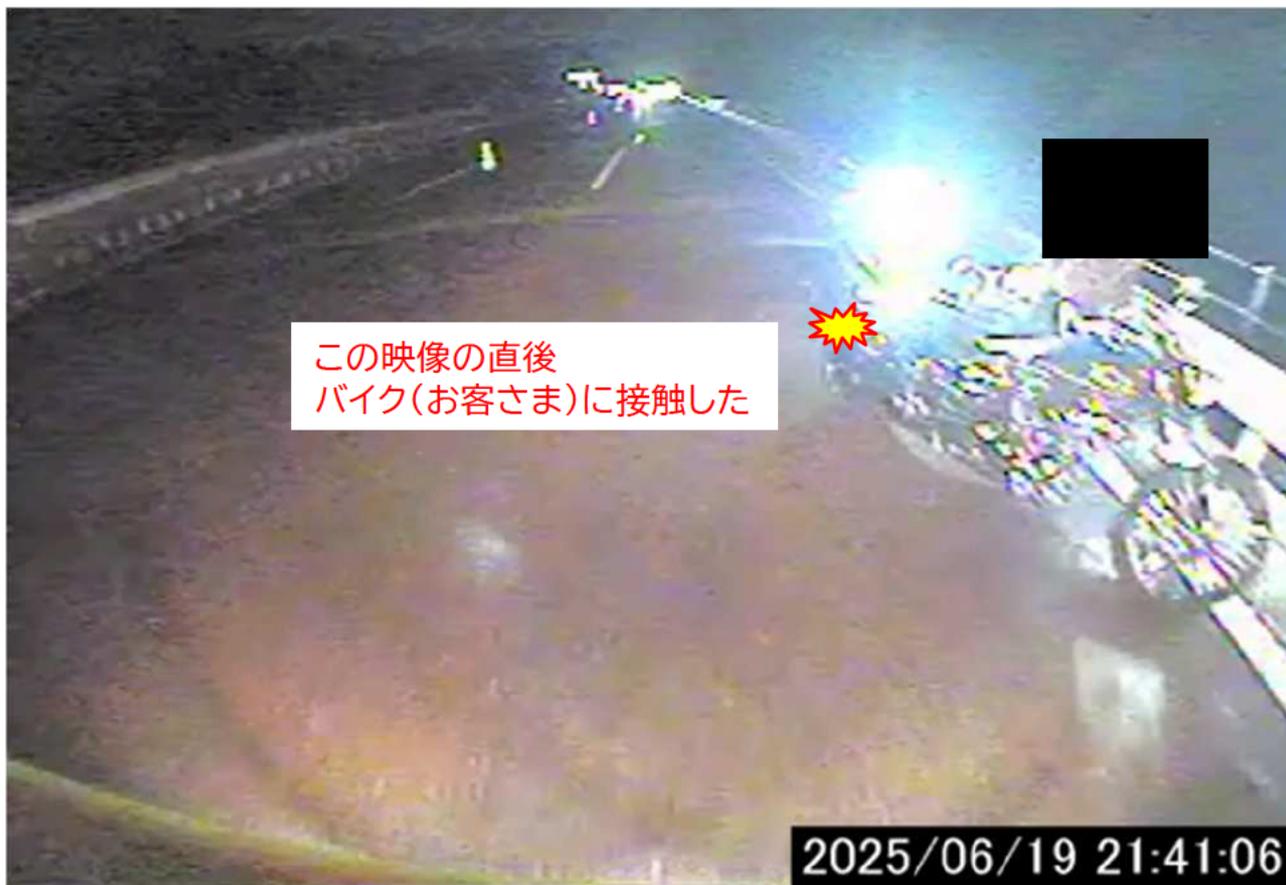
再度『撤去』ボタンを押し、撤去を再開する。

【ロボコーン 後方ドラレコ映像（事故状況）】

①第一走行車線を後退



②接触直前でも、速度をほぼ落とさず後退。(バイクに気づいていない)



【ロボコーン 後方ドラレコ映像（事故状況）】

③バイクと接触後、ブレーキを踏んで停車した。



<参考> 助手席側モニター画像



【緊急安全大会】

6月20日(金) 8:00 [redacted] 事務所

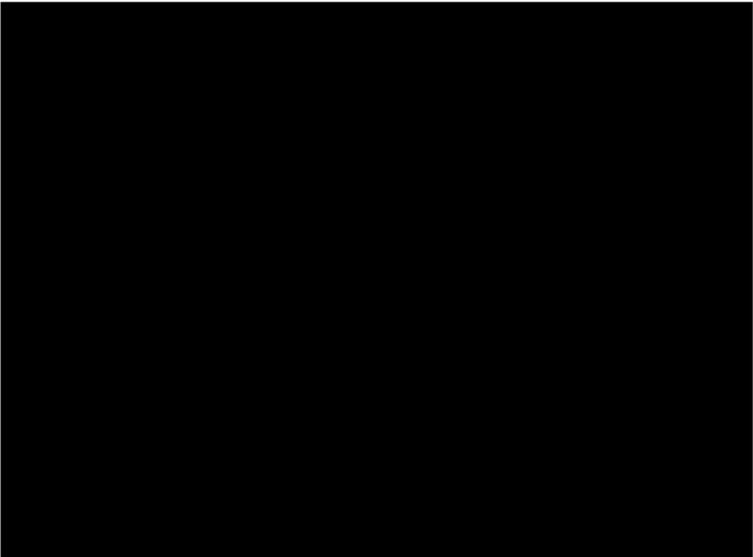
6月20日(金) 9:30 メンテ名古屋 [redacted] 事業所 参加者 102名(日中の作業班 全班)

6月23日(月) 9:30 20日に未参加の従事者 117名(夜間作業班 全班)への安全大会実施

【[redacted] 事務所 緊急安全大会写真】



【メンテ名古屋 [redacted] 事業所 緊急安全大会写真】



【緊急安全大会 内容】

- ・発生した事故の概要説明
- ・「ヒューマンエラーをなくすため」講演
- ・「労働災害を防ぐため」講演
- ・ロボコーンで後退する場合の手順書確認
- ・「黄旗を用いた誘導方法」動画視聴

(実地訓練)

- ・車両後退時誘導訓練の実施
- ・ロボコーンの特徴説明
規制内で後退する際の誘導作業
実施について周知徹底
- ・小集団活動による対策検討



【緊急安全大会 小集団活動写真】

【対策案】

①車線規制手順書への記載内容追加

ロボコーン車による規制設置・撤去時は、目視可能な監視員を必ず荷台へ配置し、安全を直接確認する旨を追記する。

回送等によって車両後退する際は、必ず路上または車両の荷台に目視可能な監視員を配置し、安全を直接確認する旨を追記する。

②現場巡視の強化

夜間作業時は、動画等により現場確認を行うとともに、メンテ社員にて直接安全確認を行う。
(頻度検討中。)

③走行ラインを跨ぐ規制の視認性強化

暫定区間等での第2テーパー部は、走行ラインを跨ぐ規制形態になるため、視認性を強化することにより受損事故の防止に努める。(視認性強化検討中。)

④安全教育の強化

安全大会の実施状況を録画し、諸事情により不参加となった従事者への安全教育教材とする。(放映はメンテ名古屋にて実施。)

<参考> 車線規制手順書(追加箇所抜粋)

内 容	留 意 事 項
ラバーコーンの設置(ロボコーンで設置) ロボコーン使用時は、速度10km/h程度で決められた使用方法を守り設置を行う。 異常ランプ点灯時は一度停車後、降車し異常の確認を行う。	編成は、運転手・助手(助手席に乗車)・荷台作業員・荷台監視員の計4名の編成とする。 異常箇所の確認。(車両故障の場合は別途修理・レッカーを要請)
ラバーコーンの撤去(ロボコーンで撤去) ロボコーン使用時は、速度10km/h以下で決められた使用方法を守り撤去を行う。 助手は、回収漏れがあった場合に発見できるよう、前方の確認をする。 助手は、車内モニターを確認し、ラバーコーンの回収が行えているか確認する。 後方の確認は、荷台監視員が行う。 ロボコーンの運転手は後退時、車両の窓を開ける。 異常ランプ点灯時は一度停車後、降車し異常の確認を行う。	編成は、運転手・助手(助手席に乗車)・荷台作業員・荷台監視員の計4名の編成とする。 運転手は、後退作業(運転)に専念する。 荷台監視員は障害物などがある場合、警笛を吹き運転手に知らせる。 警笛の音が聞こえたら、車両を停車する。(事前に決めた誘導の笛の合図を除く) また、荷台の監視員は笛を携帯し即座に吹けるようしておく。 異常箇所の確認。(車両故障の場合は別途修理・レッカーを要請) 解決できる異常は、復帰ボタンを押し異常が消えてから再開。
【留意事項(全般)】	
☆車両の後退時は、車両後方もしくは荷台上に配置した監視員の誘導で後退する。また、事故や故障でお客様が規制内に停車されている可能性もあることに留意する。	