

次世代 I T S に関する勉強会 とりまとめ概要

1. 勉強会の目的、経緯等

国土交通大臣政務官主宰のもと、次世代 I T S に関するニーズや技術的、制度的な課題等を分析し、新しい概念である高速道路の自動運転の実現に向けた取り組みに必要な検討を行うことを目的とする。

これまでに、ITS や車両の先進安全技術に関する有識者等に対し、計 5 回のヒアリングを実施し、自動運転に向けた技術的動向や課題等に関して議論した。

2. 自動運転の効果

自動運転により、事故防止、渋滞削減及びCO₂削減効果等が見込まれる。

3. 現在の技術水準

自動運転の要素技術には、「前後の制御」と「左右の制御」がある。前後の制御は、前方車両との車間距離を検知して制御を行うもので、高速から低速走行に対応しているが落下物などの検知漏れなどがある。

また、左右の制御は、白線を検知して同一車線の走行を支援するレーンキープアシストが製品化済みであるが、太陽光の反射等による白線の検知漏れなどがある。

4. 自動運転の実用化に向けた主な課題

自動運転には、特定の運営会社が、ドライバーから、ある時間、ある区間の運転を請け負うといったシステムも考えられ、こういった自動運転システムを「オートパイロットシステム(仮称。以下同じ。)」と呼ぶこととし、まずは、コンセプトの検討・整理を行う。

その後、実現に向けて、事業面、制度面、安全面、社会的受容面等の課題について整理する。

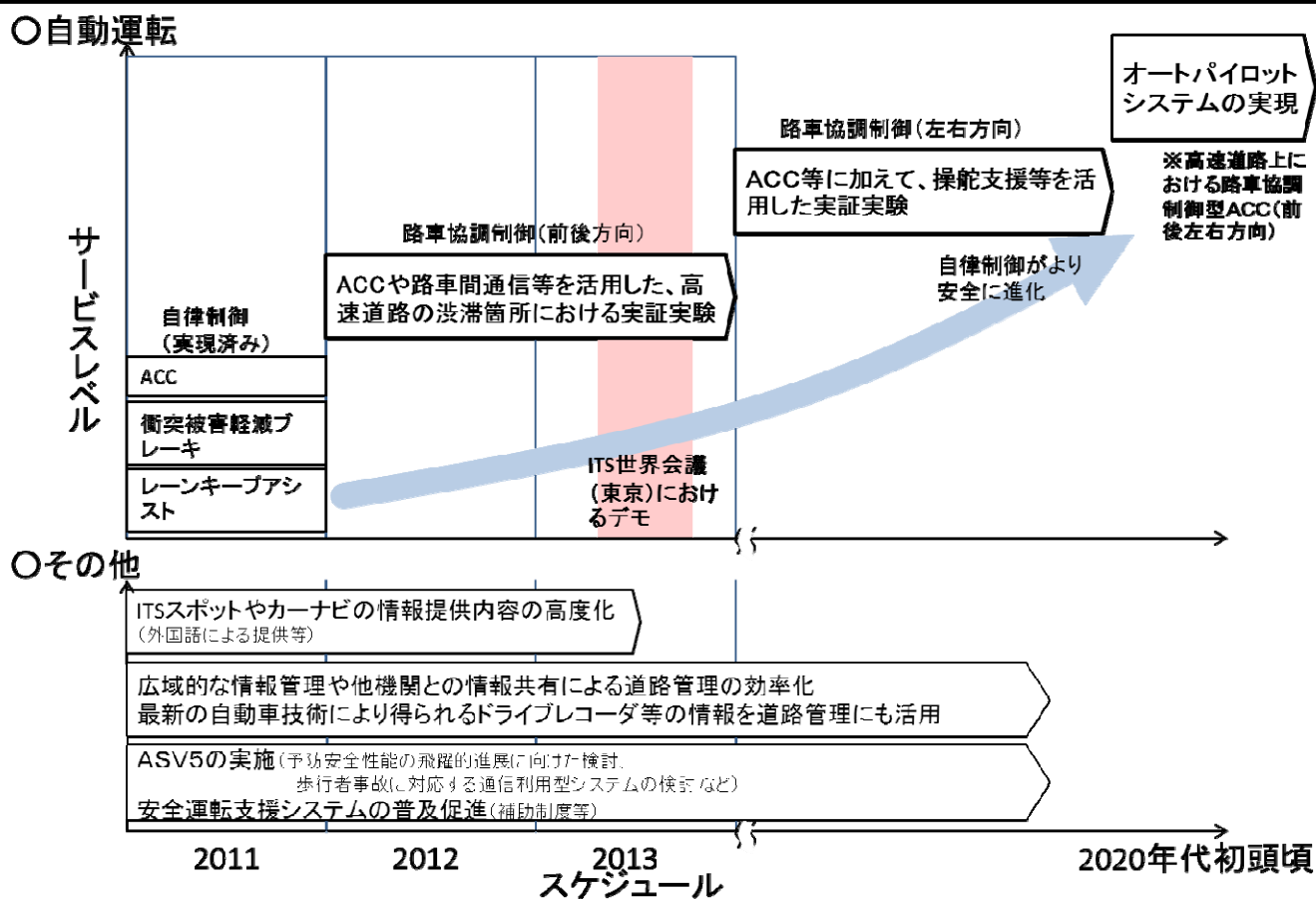
5. オートパイロットシステム実現に向けたロードマップ

2013年までに路車・車車協調技術の技術開発を行い、前後の制御（ACC）を高度化した、「路車・車車協調型の運転支援」に関する検討・実験を行うとともに、ITS世界会議（東京）においてデモンストレーションを実施し、高速道路等の渋滞解消を目指す。

なお、ITS世界会議（東京）において、オートパイロットシステムの実現時期の公表を目指す。

さらに、左右方向の制御技術の高度化にむけた技術開発や実証実験を2015年から2020年頃に行い、2020年代初頭頃のオートパイロットシステムの実現を目指す。

官民の研究開発による次世代ITSの目指すべき方向性(案)



6. 検討体制

オートパイロットシステムの実現のため、有識者を加えた検討会を省内に設置する。