

オートパイロットシステムに関する検討会の進め方

1. 検討会の設立経緯
2. 検討内容
3. 検討スケジュール

1. 検討会の設立経緯

平成23年5月	次世代ITSに関する勉強会を設置 (国土交通大臣政務官主宰)
平成23年5月以降	合計5回の勉強会を開催
平成24年3月26日	勉強会のとりまとめ(公表)

【勉強会の目的、経緯等】

- ・ 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
- ・ 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
- ・ 自動運転の実現に向けた技術的動向や課題等に関して議論

【自動運転の実用化に向けた主な課題】

- ・ 自動運転を実現するオートパイロットシステムには、様々なパターンが存在
(コンセプト整理が必要)
- ・ 実現には、事業面、制度面、安全面、社会需要面等の課題解決が必要

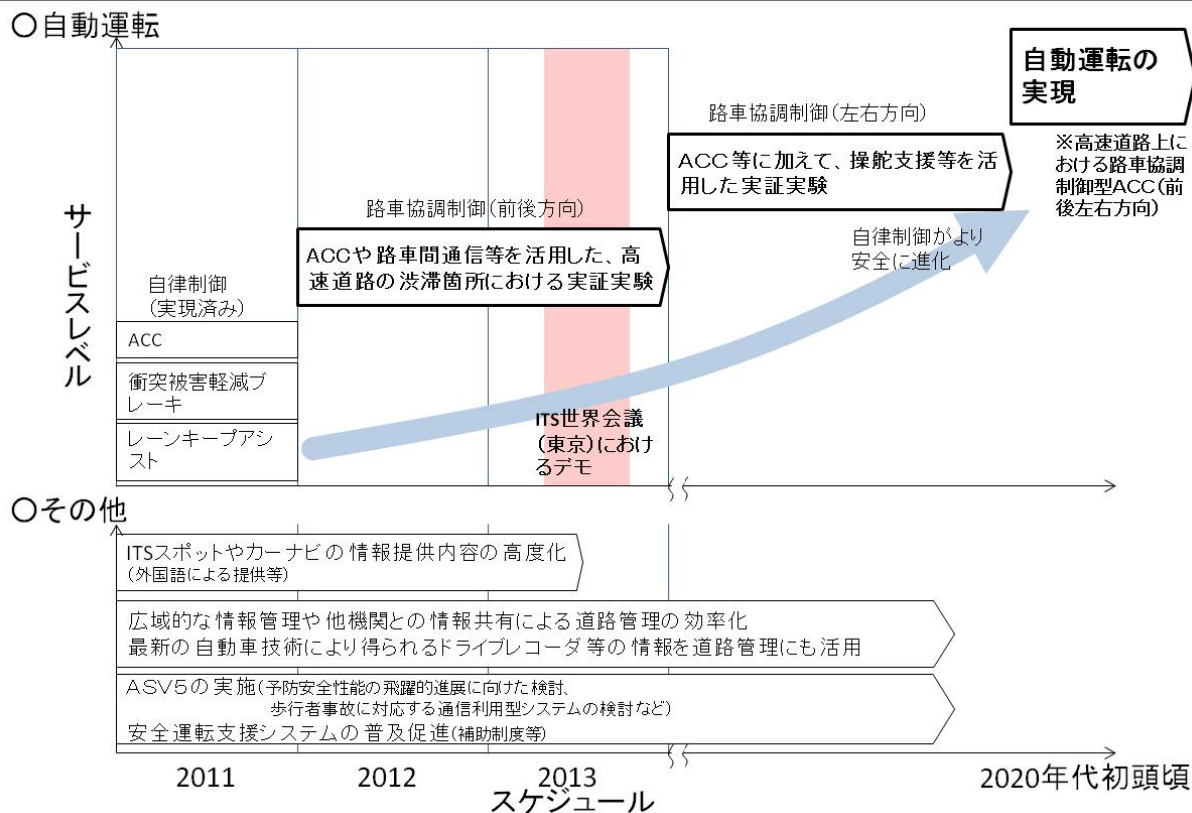


- ・ オートパイロットシステムの実現に向けて、有識者を加えた検討会を設置

<参考>次世代ITSに関する勉強会とりまとめ(抜粋)

- ・ 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。
- ・ 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とともにオートパイロットシステムの実現時期の公表を目指す。
- ・ 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)



2. 検討内容

オートパイロットシステムのコンセプトの検討・整理
(コンセプト案を複数案設定)



各コンセプトにおける課題の整理
(事業面、制度面、安全面、社会的需要面等)



社会的効果が高く、実現性のある
コンセプトの選定



オートパイロットシステムの実現に
必要な検討事項の整理
(技術開発、実証実験等の設定)



ロードマップの作成

技術動向の把握

- 前後の制御（ACC）を高度化した運転支援システムの検討・実験
(サグ部での渋滞対策)
- 道路構造データを活用した安全運転支援システムの検討
など



