

# 2015年度SIP-adus施策概要

施策名

自動走行システムにおける国際協調活動の推進に係る調査

担当組織

株式会社コングレ 展示プロジェクト室

作成者名 福岡 貴博

## プロジェクトの目標

自動走行システムの開発、導入における国際協調活動に着目し、SIPにおいて取り組む研究開発テーマにおける国内外の最新動向を一元的に集約し、SIPにおける研究開発の推進、方向性検討等に資することを目的とする。

## 今年度の取組内容や結果等の概要

今年度の取組のうち、技術、人、法律、自動走行技術の統合アプリケーション等、6つのトピックスをワークショップを通じ具体的に調査した。同時に、海外招待講演者へ向けたOEMの自動走行システムの試乗会を実施した。

- 1) 走行環境のモデル化 地図情報の高度化に関する技術調査
- 2) 通信による走行環境情報の取得 ITSによる先読み情報生成に関する技術として、歩車間を含むV to X通信の技術とその応用等に関する調査
- 3) 人と走行システムの関係 ドライバーモデルの生成に関する技術として、自動運転(運転支援) 技術の限界と走行シーンごとの運転行動の分析や、
- 4) 自動運転技術による交通事故の抑止
- 5) 自動走行による都市交通の革新 次世代交通システムの開発に資する、諸外国の都市交通の課題やその対応等の調査
- 6) 情報セキュリティ 自動走行システムにおける情報セキュリティ技術を中心に調査

## 今後の主な課題、取り組むべき内容

ワークショップを通じて、以下の各トピックにおいて引き続き議論していくべき課題が明らかになった。

- 1) 走行環境のモデル化
  - 正確な情報の取得方法、データの統合性、信頼性、セキュリティの課題、関係者の責任等と今後の取り組みを議論する。
- 2) 通信による走行環境情報の取得
  - 現在の各地の取り組み状況と、2016年に計画されているプロジェクトの状況を共有し、実用化の拡大に向けた課題を議論
  - ライフサイクルの異なる関連業界の連携の難しさ、各地域の課題の共有、税金、保険などのインセンティブ活用による導入拡大、ビジネスモデルの構築
- 3) 人と走行システムの関係
  - クルマとドライバー、クルマと他の道路利用者、クルマと社会について課題の明確化、運転責任を安全に運転者に復帰させるための設計、利用者の利益について
- 4) 自動運転技術による交通事故の抑止
  - 効果測定の方法の調和を行いたい
  - 自動運転への移行期の評価は継続議論が必要
- 5) 自動走行による都市交通の革新
  - 次世代都市交通としての自動運転技術を活用、モビリティの提供者、運営業者の役割、ユニバーサルサービスとしての活用等
- 6) 情報セキュリティ
  - USDOTから提供されたセキュリティの取り組みを含め、セキュリティの認証の進め方、最小セキュリティ要件の設定、車両のセキュリティに関する責任の所在、技術的課題、基準、標準の設定、法的課題、倫理や受容性
  - 今後の連携の強化、最小セキュリティ基準の策定に向け、書面の作成、実行組織の選定を行う必要